

Zostań ekspertem od mikrokontrolerów PIC

# Mikrokontrolery PIC

Paweł Borkowski

w praktycznych zastosowaniach

• Poznaj architekturę mikrokontrolerów PIC  
• Naucz się programować je w assemblerze i języku C  
• Dowiedz się, jak sterować urządzeniami zewnętrznymi

ADDLW  
ADDWF  
ANDLW  
ANDWF  
BCF  
BSF  
BTFS  
BTFS  
CALL  
CLRF  
CLRWF  
CLRWDI  
COMF  
DECF  
DECFSZ  
GOTO  
INCF  
INCFSZ  
IORLW  
IORWF  
MOVF  
MOVLW

MICROCHIP  
PIC18F8720  
-E/PT <sup>ⓔ3</sup>  
051801K

Hellen



Wszelkie prawa zastrzeżone. Nieautoryzowane rozpowszechnianie całości lub fragmentu niniejszej publikacji w jakiegokolwiek postaci jest zabronione. Wykonywanie kopii metodą kserograficzną, fotograficzną, a także kopiowanie książki na nośniku filmowym, magnetycznym lub innym powoduje naruszenie praw autorskich niniejszej publikacji.

Wszystkie znaki występujące w tekście są zastrzeżonymi znakami firmowymi bądź towarowymi ich właścicieli.

Autor oraz Wydawnictwo HELION dołożyli wszelkich starań, by zawarte w tej książce informacje były kompletne i rzetelne. Nie biorą jednak żadnej odpowiedzialności ani za ich wykorzystanie, ani za związane z tym ewentualne naruszenie praw patentowych lub autorskich. Autor oraz Wydawnictwo HELION nie ponoszą również żadnej odpowiedzialności za ewentualne szkody wynikłe z wykorzystania informacji zawartych w książce.

Redaktor prowadzący: Michał Mrowiec

Projekt okładki: Maciej Pasek

Wydawnictwo HELION  
ul. Kościuszki 1c, 44-100 GLIWICE  
tel. 32 231 22 19, 32 230 98 63  
e-mail: [helion@helion.pl](mailto:helion@helion.pl)  
WWW: <http://helion.pl> (księgarnia internetowa, katalog książek)

Drogi Czytelniku!

Jeżeli chcesz ocenić tę książkę, zajrzyj pod adres

<http://helion.pl/user/opinie?mipicp>

Możesz tam wpisać swoje uwagi, spostrzeżenia, recenzję.

Kody źródłowe wybranych przykładów dostępne są pod adresem:

<ftp://ftp.helion.pl/przyklady/mipicp.zip>

ISBN: 978-83-246-3721-8

Copyright © Helion 2012

Printed in Poland.

- [Kup książkę](#)
- [Poleć książkę](#)
- [Oceń książkę](#)

- [Księgarnia internetowa](#)
- [Lubię to!» Nasza społeczność](#)

# Spis treści

Wstęp .....	7
<b>Rozdział 1. Podstawy. Programatory. Programowanie .....</b>	<b>9</b>
1.1. Podstawy .....	9
1.2. Programatory PICkit 2, PICkit 3, JDM. Środowisko programistyczne MPLAB IDE. Kompilatory HI-TECH oraz C30 .....	11
1.3. Z nosem w dokumentacji .....	15
1.4. Przykłady dostępne na FTP .....	15
1.5. Rap-Ort kończący rozdział .....	15
<b>Rozdział 2. (PIC16F877A) Obsługa diod LED. Obsługa wyświetlaczy LED i alfanumerycznych wyświetlaczy LCD. Obsługa serwomechanizmów .....</b>	<b>17</b>
2.1. Język C .....	17
Obsługa diod LED .....	17
Obsługa wyświetlacza LED .....	33
Obsługa wyświetlacza alfanumerycznego LCD .....	35
Obsługa serwomechanizmów .....	49
2.2. Asembler .....	53
Zaświecenie diody LED .....	53
Mruganie diody LED .....	61
Obsługa alfanumerycznego wyświetlacza LCD .....	73
2.3. Projekt: sterowanie mechanicznym ramieniem .....	80
2.4. Rap-Ort kończący rozdział .....	88
<b>Rozdział 3. (PIC16F877A) Obsługa przycisków. Obsługa klawiatury. Sumowanie czasu trwania impulsu. Mały skok w bok: kompilator mikroC kontra koszmar I<sup>2</sup>C .....</b>	<b>91</b>
3.1. Język C .....	91
Obsługa przycisków .....	91
Obsługa klawiatury .....	98
Sumowanie czasu trwania impulsu .....	103
Mały skok w bok: kompilator mikroC kontra koszmar I <sup>2</sup> C .....	114
3.2. Asembler .....	131
Obsługa przycisków .....	131
3.3. Projekt: zamek szyfrowy .....	133
3.4. Rap-Ort kończący rozdział .....	140

<b>Rozdział 4. (PIC16F877A) Przerwania. Przerwanie zewnętrzne RB0/INT. Timery. Oscylator modułu Timer1. Watchdog. Moduł CCP (PWM). Tryb uśpienia (Sleep) .....</b>	<b>143</b>
4.1. Język C .....	143
Przerwanie zewnętrzne RB0/INT .....	143
Timer .....	154
Oscylator modułu Timer1 .....	159
Watchdog .....	169
Moduł CCP (PWM) .....	172
Tryb Capture .....	174
Tryb Compare .....	179
Tryb PWM .....	184
Tryb uśpienia (Sleep) .....	189
4.2. Asembler .....	192
Przerwanie zewnętrzne RB0/INT .....	192
Timer .....	204
4.3. Projekt: częstotliwościomierz .....	211
4.4. Rap-Ort kończący rozdział .....	218
<b>Rozdział 5. (PIC24FJ64GB002) Podstawy. Przerwania. Remapowanie linii portów. SPI. Moduł RTCC .....</b>	<b>219</b>
5.1. Język C .....	219
Podstawy .....	219
Przerwania .....	240
Remapowanie linii portów. Interfejs SPI .....	251
Moduł RTCC .....	267
5.2. Asembler .....	283
Podstawy .....	283
Obsługa przerwania i wektorów pułapek .....	300
5.3. Projekt: interfejs UART i lokalizator GPS .....	303
5.4. Rap-Ort kończący rozdział .....	312
<b>Rozdział 6. (PIC24FJ64GB002) Obsługa dodatkowej pamięci SRAM i EEPROM. Obsługa kart pamięci SD. MDD File System. Obsługa kolorowego wyświetlacza graficznego .....</b>	<b>313</b>
6.1. Język C .....	313
Obsługa dodatkowej pamięci SRAM .....	313
Obsługa pamięci EEPROM .....	320
Zagadka .....	329
Obsługa kart pamięci SD .....	330
6.2. Asembler .....	347
Obsługa kolorowego wyświetlacza graficznego .....	347
6.3. Projekt: przetwornik A/C i termometr cyfrowy .....	358
6.4. Rap-Ort kończący rozdział .....	367

---

<b>Rozdział 7. (dsPIC33FJ128GP802) Podstawy. Przetwornik A/C i czujnik odległości. RS232. ....</b>	<b>369</b>
7.1. Język C .....	369
Podstawy .....	369
Przetwornik A/C i czujnik odległości .....	382
RS232 .....	385
7.2. Asembler .....	390
7.3. Raport kończący rozdział .....	393
<b>Epos o Królu Wielkim, czyli nieco inny spis rzeczy .....</b>	<b>395</b>
<b>O autorze .....</b>	<b>399</b>
<b>Skorowidz .....</b>	<b>401</b>



## Rozdział 2.

# PIC16F877A

## Obsługa diod LED.

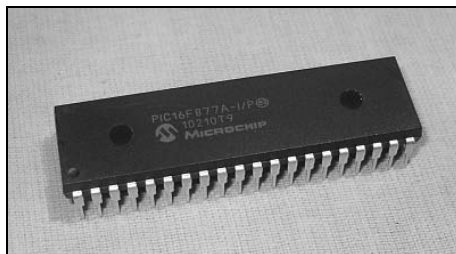
## Obsługa wyświetlaczy LED i alfanumerycznych wyświetlaczy LCD. Obsługa serwomechanizmów

## 2.1. Język C

### Obsługa diod LED

Nasz pierwszy mikrokontroler PIC prezentuje się tak jak na rysunku 2.1.

**Rysunek 2.1.**  
*Mikrokontroler  
PIC16F877A*



Skromny, ale odważny. Ma 40 bohaterskich nóżek, które nie zawahają się uczynić tego, do czego je zaprogramujemy. Proszę mi wybaczyć tę nieściskość. Programujemy oczywiście wyprowadzenia, których fizycznym przedłużeniem są owe nóżki. Mądrzy ludzie powiadają, że uroda to nie wszystko. Więc czymże ten heros może się pochwalić, jeśli chodzi o jego wnętrze? Spójrzmy na rysunek 2.2, który pochodzi z dokumentacji mikrokontrolera.

Device	Program Memory		Data SRAM (Bytes)	EEPROM (Bytes)	I/O	10-bit A/D (ch)	CCP (PWM)	MSSP		USART	Timers 8/16-bit	Comparators
	Bytes	# Single Word Instructions						SPI	Master I <sup>2</sup> C			
PIC16F873A	7.2K	4096	192	128	22	5	2	Yes	Yes	Yes	2/1	2
PIC16F874A	7.2K	4096	192	128	33	8	2	Yes	Yes	Yes	2/1	2
PIC16F876A	14.3K	8192	368	256	22	5	2	Yes	Yes	Yes	2/1	2
PIC16F877A	14.3K	8192	368	256	33	8	2	Yes	Yes	Yes	2/1	2

**Rysunek 2.2.** Zestawienie wyposażenia mikrokontrolerów rodziny 16F877A. Rysunek pochodzi z dokumentacji mikrokontrolera (DS39582B), s. 1

SPI? Yes! Master I<sup>2</sup>C? Yes! USART? Yes! Czyli trzy razy „yes”! Zaczyna się nie najgorzej. Na razie interesować nas będzie blok oznaczony I/O, czyli cyfrowy interfejs wejścia/wyjścia. Właśnie pod tym hasłem kryją się ulubione przez nas terminy *port* i *linie portu*. Wszystko zmierza ku jednemu — aby pojawił się rysunek trzeci, tym razem z opisem wyprowadzeń mikrokontrolera (patrz rysunek 2.3).

### Rysunek 2.3.

Rozmieszczenie wyprowadzeń mikrokontrolera PIC16F877A

1	RCLR/VPP	RB7/PGD 40
2	RA0/AN0	RB6/PGC 39
3	RA1/AN1	RB5 38
4	RA2/AN2/VREF-/CVREF	RB4 37
5	RA3/AN3/VREF+	RB3/PGM 36
6	RA4/T0CKI/C1OUT	RB2 35
7	RA5/AN4/SS/C2OUT	RB1 34
8	RE0/RD/AN5	RB0/INT 33
9	RE1/WR/AN6	VDD 32
10	RE2/CS/AN7	VSS 31
11	VDD	RD7/PSP7 30
12	VSS	RD6/PSP6 29
13	OSC1/CLKI	RD5/PSP5 28
14	OSC2/CLKO	RD4/PSP4 27
15	RC0/T10SO/T1CKI	RC7/RX/DT 26
16	RC1/T10SI/CCP2	RC6/TX/CK 25
17	RC2/CCP1	RC5/SDO 24
18	RC3/SCK/SCL	RC4/SDI/SDA 23
19	RD0/PSP0	RD3/PSP3 22
20	RD1/PSP1	RD2/PSP2 21

PIC16F877A

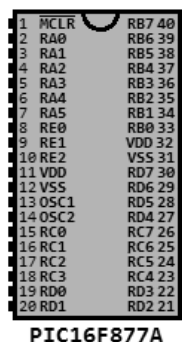
Porównajmy rysunki 2.1 i 2.3. Czy rzeczywiście mikrokontroler jest tak szeroki, jak widać na rysunku 2.3? Raczej nie. Poszerzyła go konieczność zmieszczenia wszystkich funkcji wyprowadzeń. Weźmy taką nazwę: RA3/AN3/VREF+. Oznacza ona, że wyprowadzenie o numerze 5 pełni trzy alternatywne funkcje: linii portu A (RA3), wejścia analogowego (AN3) i czegoś tam jeszcze (VREF+). Przełączanie między tymi funkcjami wiąże się z ustawianiem odpowiednich wartości na odpowiednich rejestrach. Nie jest to trudne, ale wymaga od nas dobrej znajomości dokumentacji programowanego układu. Na ogół przy pierwszych programach, którymi najczęściej są ekscesy z diodami, alternatywne funkcje wyprowadzeń nie powinny nas martwić. Koniecznie jednak sprawdźmy, czy linia, do której podłączyliśmy diodę, jest domyślnie linią I/O. Może się bowiem okazać, co jest zjawiskiem nagminnym w mikrokontrolerach PIC, że domyślnie jest to wejście analogowe.

Wróćmy jednak do prapoczątków. Musimy bowiem założyć, że wśród Czytelników są także mikrokontrolerowi nowicjusze. Na razie wiemy tyle: mikrokontroler to kostka z nóżkami, inaczej wyprowadzeniami. Nazwy wyprowadzeń wskazują na ich funkcję. A jeśli wyprowadzenie składa się z kilku nazw oddzielonych ukośnikiem, oznacza to, że wyprowadzenie pełni kilka funkcji. Zapowiedziałem, że mamy się tym nie martwić. Więc się nie martwmy. My też pełniimy kilka alternatywnych funkcji, co nas wcale nie smuci. Na dodatek nie witamy się, podając ich pełną listę: „Cześć, Jacku



Michale Czarnecki, mężu Grażyny, ojcu Żanety i Edgara, sprzedawco w osiedlowym sklepie spożywczym, teraz przechodzę do informacji niejawnych...”. A więc, powtarzam, tak się nie witamy. Raczej powiemy sobie: „Cześć, Jacku” i po kłopotcie. Taka sama zasada obowiązuje w przypadku opisu wyprowadzeń mikrokontrolera. Najwygodniej jest przedstawić układ, w którym z wielu funkcji wyprowadzeń pozostawiamy jedynie nazwy linii portu. Nazwę dodatkowej funkcji będziemy umieszczać wtedy, gdy będziemy z niej korzystać (patrz rysunek 2.4).

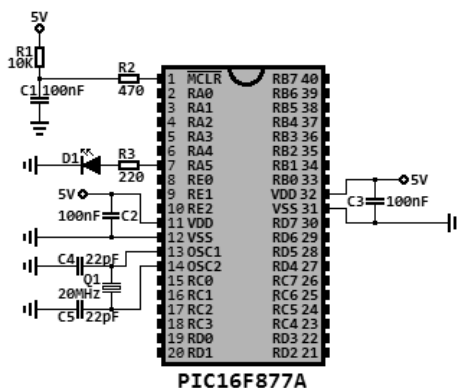
**Rysunek 2.4.**  
Rozmieszczenie  
wyprowadzeń  
mikrokontrolera  
PIC16F877A  
w wersji uproszczonej



Rysunek mikrokontrolera wygląda teraz o wiele lepiej. W ten oto sposób rozwiązaliśmy pierwszy problem, pozostało ich jeszcze 728. Zajmiemy się nimi po kolei.

Tradycja każe, by pierwszy mikrokontrolerowy program dotyczył układu z diodą LED<sup>1</sup>, przy czym dioda ma świecić, a nawet — ku zgorzeniu wszystkich — mrugać. Schemat naszego pierwszego układu z diodą LED został przedstawiony na rysunku 2.5.

**Rysunek 2.5.**  
Schemat układu  
z mikrokontrolerem  
PIC16F877A  
i podłączoną  
do niego diodą LED



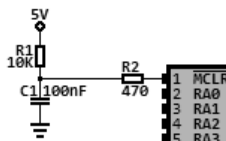
Mikrokontrolerowi wyjadacze teraz ziewają, lecz nowicjuszy opanował lekki strach. Czy układ rzeczywiście musi tak wyglądać? Dlaczego przy wyprowadzeniu MCLR jest to, co jest? Po co te kondensatory przy liniach zasilających? Odpowiadam na pytanie

<sup>1</sup> W literaturze dotyczącej mikrokontrolerów pojęcie *układu* często używane jest w dwóch znaczeniach: pierwszym, dotyczącym mikrokontrolera, i dodatkowo drugim, odnoszącym się do obwodów elektrycznych, w których ów mikrokontroler występuje. Najczęściej z kontekstu łatwo się domyślić, o które znaczenie chodzi. Cóż, mikrokontrolery to taka dziedzina wiedzy, w której nawet pojęcia pełnią alternatywne funkcje.

pierwsze: nie, układ nie musi tak wyglądać. Rysunek 2.5 przedstawia schemat megapoprawny, zgodny z kanonem, mówiąc wprost — grzeszny. Układ został przygotowany na wszelkiego typu niespodzianki, jak wybuch wulkanu, plamy na Słońcu itp. Rozważmy elementy schematu po kolei. Zaczniemy od układu RESET (rysunek 2.6).

**Rysunek 2.6.**

*Układ RESET*



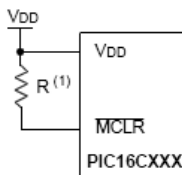
Jest wielce prawdopodobne, szanowny Czytelniku, że widziałeś lub zobaczysz wiele podobnych albo zupełnie różnych układów RESET. Nic dziwnego. Chodzi wszakże o to, by obwód działał w charakterystyczny sposób, a osiągnąć to można na wiele sposobów. Układy PIC resetowane są po podaniu niskiego poziomu na wejście MCLR. Sygnał musi być odpowiednio długi, gdyż krótkie spadki napięcia na linii MCLR są ignorowane dzięki specjalnym filtrom szumu. Rozpoznanie sygnału RESET wymusza przyjęcie przez rejestry wartości początkowych. Jakich? To można sprawdzić w dokumentacji. Dodatkowo istnieje wiele źródeł resetujących mikrokontroler:

1. RESET po włączeniu zasilania (Power-on Reset **POR**);
2. tak zwany normalny RESET, wymuszony sygnałem niskim w trakcie pracy układu;
3. RESET po przejściu w stan uśpienia;
4. RESET wywołany sygnałem modułu nadzorującego watchdog;
5. RESET wywołany chwilowym spadkiem napięcia.

Do każdego z wymienionych punktów można zaprojektować specyficzny układ RESET. Nas interesuje jedynie zbudowanie obwodu zapewniającego dostarczenie do mikrokontrolera sygnału zerującego po włączeniu zasilania (POR). Natomiast w trakcie pracy mikrokontrolera na linię MCLR powinien być dostarczany stabilny sygnał zapobiegający zerowaniu układu. Z tego wszystkiego powinniśmy wysnuć taki wniosek: linia MCLR nie powinna *wiszieć w powietrzu*, lecz na czas pracy układu powinien być na niej wymuszony stan wysoki. W jaki sposób to osiągnąć — oto całe zagadnienie, nad którym właśnie mamy przyjemność się pochylać. Rysunek 2.6 prezentuje jedno z możliwych rozwiązań. Prześledźmy najprostsze rozwiązania występujące w literaturze. Rysunki 2.7 i 2.8 przedstawiają dwie propozycje pochodzące z dokumentacji PICmicro MID-RANGE MCU FAMILY.

**Rysunek 2.7.**

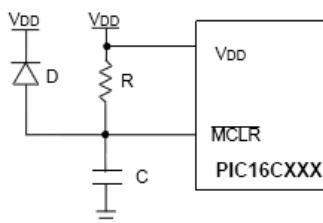
*Układ POR z opcjonalnym rezystorem. Rysunek pochodzi z dokumentacji PICmicro MID-RANGE MCU FAMILY (DS31003A), s. 3 – 4*



**Rysunek 2.8.**

Układ POR przedłużający  
czas włączenia zasilania.

Rysunek pochodzi  
z dokumentacji PICmicro  
MID-RANGE MCU  
FAMILY (DS31003A),  
s. 3 – 4



W przypadku obwodu zaprezentowanego na rysunku 2.7 rezystor może wystąpić, ale nie musi. Czyli, prawdę mówiąc, linię MCLR możemy bezpośrednio podłączyć do źródła napięcia. Jak twierdzi dokumentacja, czas załączenia układu będzie w tym przypadku wystarczający do wygenerowania sygnału RESET. Nieco odmiennego zdania jest dokumentacja mikrokontrolerów rodziny PIC16F8XA. Na stronie 148 tej dokumentacji możemy przeczytać:

*[...] Microchip recommends that the MCLR pin no longer be tied directly to VDD.*

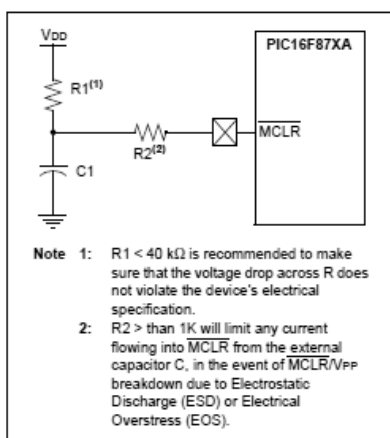
(DS39582B, s. 148)

I dla odmiany proponowany jest tu obwód jeszcze innej postaci (patrz rysunek 2.9).

**Rysunek 2.9.**

Obwód MCLR.

Rysunek pochodzi  
z dokumentacji  
mikrokontrolerów  
rodziny PIC16F8XA  
(DS39582B), s. 148

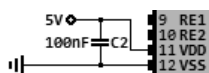


Podobieństwo rysunków 2.6 i 2.9 nie jest przypadkowe. Tyle na ten temat.

Drugą rzeczą związaną ze schematem z rysunku 2.5, o której wypada wspomnieć, jest postać obwodu zasilania (patrz rysunek 2.10).

**Rysunek 2.10.**

Obwód zasilania  
mikrokontrolera  
PIC16F877A

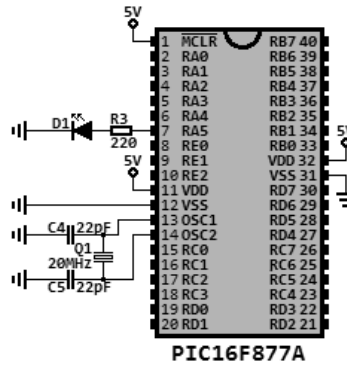


Rolą dołączonego kondensatora jest eliminowanie zakłóceń o wysokiej częstotliwości (słynne odsprężenie zasilania).

Nie skupilibyśmy się na tych elementach, gdyby to nie miało sensu. Chodzi o to, że jeśli brak nam ochoty lub wystarczającej liczby części, schemat z rysunku 2.5 możemy uprościć do postaci z rysunku 2.11.

### Rysunek 2.11.

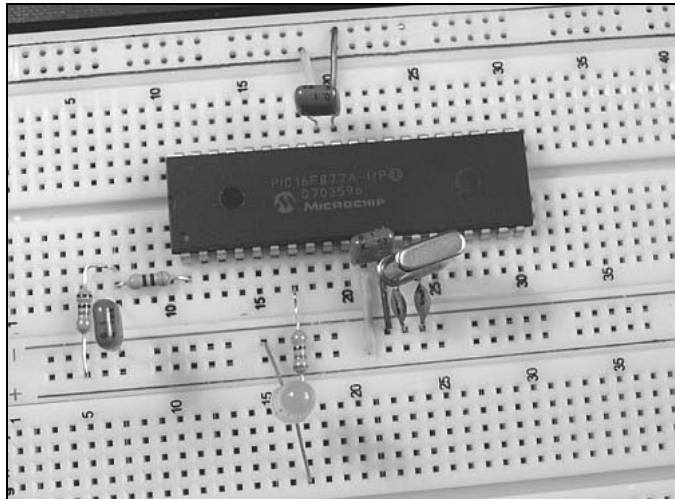
Schemat układu  
z mikrokontrolerem  
PIC16F877A  
i podłączoną  
do niego diodą LED  
(wersja oszczędna)



Pamiętajmy jednak, że poprawniejsza jest wersja układu z rysunku 2.5. Jej realizację na płytce stykowej przedstawia rysunek 2.12.

### Rysunek 2.12.

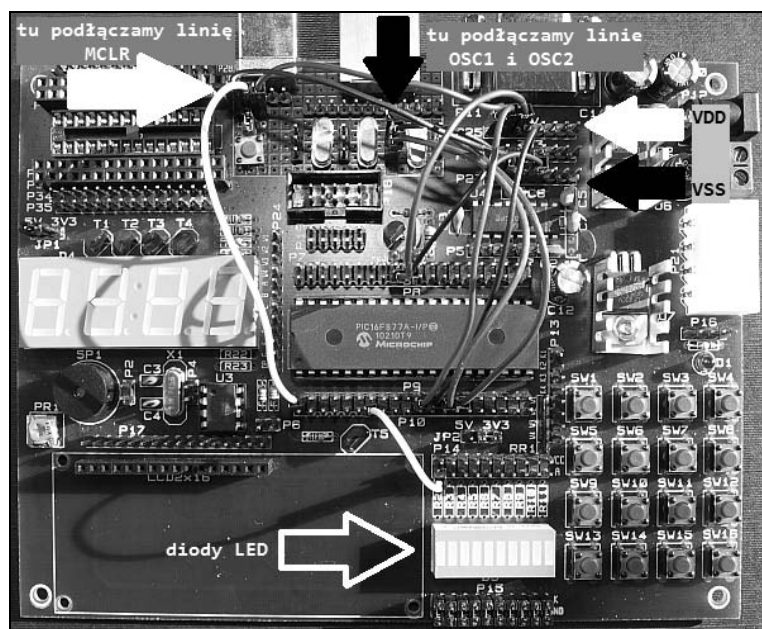
Realizacja schematu  
z rysunku 2.5  
na płytce stykowej



Rysunek 2.13 przedstawia układ z mikrokontrolerem PIC16F877A zrealizowany na płytce edukacyjnej ARE.

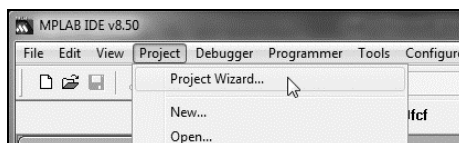
Na rysunku 2.13 został zaznaczony układ RESET, gdzie podłączamy linię MCLR. Linię MCLR podłączamy do środkowego z trzech pinów, masę podłączamy z lewej, a VDD z prawej strony pinu linii MCLR (miejmy nadzieję, że rozkład pinów się nie zmieni). Linie OSC1 i OSC2 podłączamy do skrajnych pinów stojących obok oscylatora 20 MHz. Do środkowego pinu podłączamy masę. Jeśli chodzi o źródło zasilania, to napięcie 5 V jest wyprowadzone na listwę pinów P25, a masa egzystuje sobie na listwie P27.

**Rysunek 2.13.**  
Realizacja schematu z rysunku 2.5 na płytce edukacyjnej ARE (nie zostały umieszczone kondensatory C2 i C3)



Czas najwyższy zacząć pisać program<sup>2</sup>. Uruchamiamy MPLAB IDE. By utworzyć nowy projekt, z menu wybieramy *Project/Project Wizard...* (patrz rysunek 2.14).

**Rysunek 2.14.**  
Zakładka tworzenia nowego projektu



Pojawi się okno tworzenia nowego projektu, w którym klikamy *Dalej*. W oknie drugim, a jak twierdzi kompilator, w kroku pierwszym, będziemy mieli za zadanie wybrać interesujący nas mikrokontroler. Ponieważ lista jest długa, zarezerwujmy sobie wolne popołudnie, gdyż czeka nas niemała przygoda. Najważniejsze, abyśmy znaleźli nazwę naszego mikrokontrolera, czyli PIC16F877A (patrz rysunek 2.15).

W drugim kroku konfiguracji projektu wybieramy kompilator. Jak już wiemy po fascynującej lekturze rozdziału pierwszego, kompilatorem układów 8-bitowych jest HI-TECH. Jeśli nie możemy wybrać go z listy, to znaczy, że zapomnieliśmy go zainstalować. Po naprawieniu tego małego przeoczenia na pewno uda nam się znaleźć punkt *HI-TECH Universal ToolSuite* (patrz rysunek 2.16).

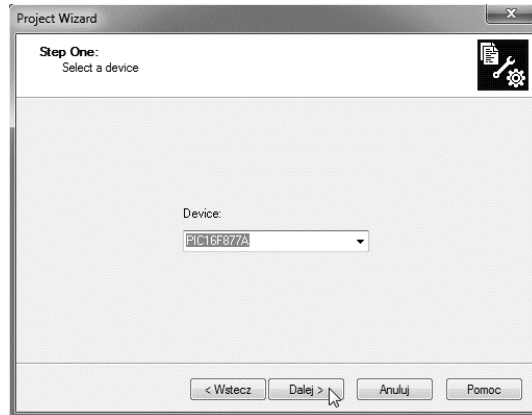
<sup>2</sup> Jeśli jest na coś najwyższy czas, to na taką oto prawdę życiową:

*Z cyklu Rozterki gracza futbolowego*

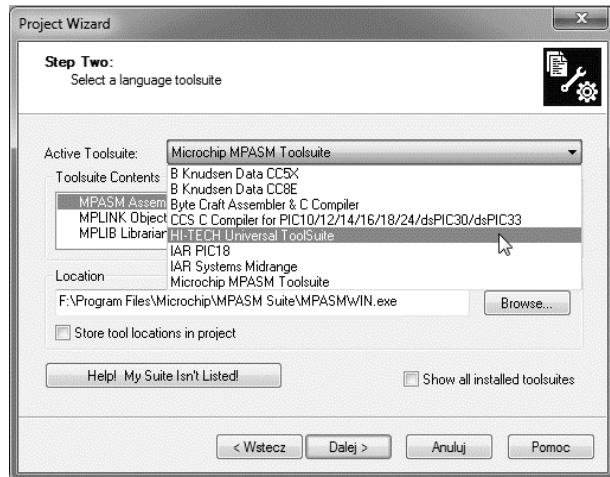
Nie wykonam tego kopa.

Ciągle śmieje mi się stopa.

**Rysunek 2.15.**  
Okno wyboru  
mikrokontrolera



**Rysunek 2.16.**  
Okno wyboru  
kompilatora



Trzeci krok to podanie lokalizacji i nazwy projektu. Ja wpisałem *R02\_Prog01\_C\_* → *PIC16F877A*, bo lubię nazwy łatwe i nieskomplikowane<sup>3</sup>. Człon *R02\_* oznacza u mnie, że projekt jest opisywany w drugim rozdziale książki, *Prog01\_* mówi, że jest to pierwszy projekt tego rozdziału, na dodatek napisany w języku C (człon *C\_*).

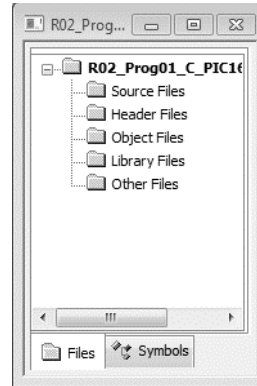
W czwartym kroku budowania projektu zostaniemy poproszeni o wskazanie plików, które już na wstępie mają być dołączone do projektu. Prawdopodobnie niczego nie będziemy chcieli dołączyć, dlatego klikamy *Dalej*, a następnie *Zakończ*. W oknie roboczym projektu zobaczymy jego strukturę (patrz rysunek 2.17).

<sup>3</sup> A co się tyczy nieskomplikowanego życia, to mam przygotowaną taką prawdę życiową:

*Z cyklu Rozterki ślimaka*

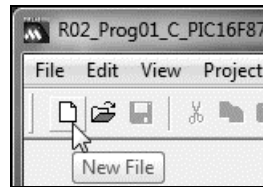
Gdy jadłem sałatę — nic się nie działo.  
Spokojnie wyjadłem ziarna gorczycy.  
I właśnie wtedy wszystkim się zachciało  
Mnie przegnać, gdy szedłem do ślimaczycy.

**Rysunek 2.17.**  
Struktura nowo  
utworzonego projektu



Kod będziemy wpisywać w pliku źródłowym, który musimy utworzyć. W tym celu klikamy ikonę *New File* (patrz rysunek 2.18).

**Rysunek 2.18.**  
Ikona utworzenia  
nowego pliku



Otworzy się okno edytora, w którym wreszcie możemy zacząć pisać program. W pierwszym wierszu musimy poinformować kompilator o chęci skorzystania z zasobów kompilatora.

```
#include <htc.h>
```

Bez tego nazwy własne, takie jak PORTA, TRISA, nie będą rozpoznawalne. Następnie ustawimy bity konfiguracyjne. Do tego służy makro `__CONFIG`.

```
//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wylaczone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);
```

Lista argumentów makra zawiera tylko różnice w stosunku do domyślnej konfiguracji mikrokontrolera. Listę masek dostępnych dla mikrokontrolera PIC16F877A znajdziemy w zasobach kompilatora HI-TECH w pliku `pic16f877a.h`. A jeśli nie chciałoby nam się szukać, przytoczę interesujący nas fragment tego pliku. Nie należy go czytać, a jedynie z okrzykiem „E tam!” przetrzucić stronę.

#### Listing `pic16f877a.h` (fragment)

```
//
//Configuration mask definitions
//

//Config Register: CONFIG
#define CONFIG                0x2007
//Oscillator Selection bits
```

```

//RC oscillator
#define FOSC_EXTRC      0xFFFF
//HS oscillator
#define FOSC_HS        0xFFFE
//XT oscillator
#define FOSC_XT        0xFFFD
//LP oscillator
#define FOSC_LP        0xFFFC
//Watchdog Timer Enable bit
//WDT enabled
#define WDTE_ON        0xFFFF
//WDT disabled
#define WDTE_OFF       0xFFFB
//Power-up Timer Enable bit
//PWRT disabled
#define PWRT_OFF       0xFFFF
//PWRT enabled
#define PWRT_ON        0xFFF7
//Brown-out Reset Enable bit
//BOR enabled
#define BOREN_ON       0xFFFF
//BOR disabled
#define BOREN_OFF      0xFFBF
//Low-Voltage (Single-Supply) In-Circuit Serial Programming Enable bit
//RB3/PGM pin has PGM function; low-voltage programming enabled
#define LVP_ON         0xFFFF
//RB3 is digital I/O, HV on MCLR must be used for programming
#define LVP_OFF        0xFF7F
//Data EEPROM Memory Code Protection bit
//Data EEPROM code protection off
#define CPD_OFF        0xFFFF
//Data EEPROM code-protected
#define CPD_ON         0xFEFF
//Flash Program Memory Write Enable bits
//Write protection off; all program memory may be written to by EECON control
#define WRT_OFF        0xFFFF
//0000h to 00FFh write-protected; 0100h to 1FFFh may be written to by EECON control
#define WRT_256        0xFDFF
//0000h to 07FFh write-protected; 0800h to 1FFFh may be written to by EECON control
#define WRT_1FOURTH    0xFBFF
//0000h to 0FFFh write-protected; 1000h to 1FFFh may be written to by EECON control
#define WRT_HALF       0xF9FF
//In-Circuit Debugger Mode bit
//In-Circuit Debugger disabled, RB6 and RB7 are general purpose I/O pins
#define DEBUG_OFF      0xFFFF
//In-Circuit Debugger enabled, RB6 and RB7 are dedicated to the debugger
#define DEBUG_ON       0xF7FF
//Flash Program Memory Code Protection bit
//Code protection off
#define CP_OFF         0xFFFF
//All program memory code-protected
#define CP_ON          0xDFFF

```

Przy okazji rozszyfrujemy trzy skróty, bardzo często występujące w dokumentacji:

FOSC (*Frequency of the device OSCillator*) — częstotliwość oscylatora podłączonego do układu. W naszym przykładzie FOSC = 20 MHz.



TOSC (*Time for the device OSCillator*) — czas jednego cyklu zewnętrznego oscylatora. W naszym przykładzie, w którym FOSC = 20 MHz, wielkość TOSC =  $1/20000000 \text{ s} = 0,00000005 \text{ s}$  (50 ns).

TCY (*Time for the CYcle*) — czas jednego cyklu maszynowego =  $4 \cdot \text{TOSC}$ .

Skąd wiemy, że mając w układzie rezonator 20 MHz, powinniśmy wybrać maskę FOSC\_HS? Niestety, z dokumentacji. Z tabeli, takiej jak 14-2, którą prezentuje rysunek 2.19.

### Rysunek 2.19.

*Tabela typów oscylatora i zalecanych pojemności kondensatora dla różnych prędkości rezonatora krystalicznego (tabela pochodzi z dokumentacji mikrokontrolera PIC16F877A — DS39582B, s. 146)*

TABLE 14-2: CAPACITOR SELECTION FOR CRYSTAL OSCILLATOR

Osc Type	Crystal Freq.	Cap. Range C1	Cap. Range C2
LP	32 kHz	33 pF	33 pF
	200 kHz	15 pF	15 pF
XT	200 kHz	47-68 pF	47-68 pF
	1 MHz	15 pF	15 pF
	4 MHz	15 pF	15 pF
HS	4 MHz	15 pF	15 pF
	8 MHz	15-33 pF	15-33 pF
	20 MHz	15-33 pF	15-33 pF

Czy z tego wynika, że korzystanie z dokumentacji jest ważne? Cóż, nie jest złe. Ale prawdę mówiąc, komu chciałoby się czytać dokumentację? Chyba że się jest autorem podręcznika. Wtedy raczej wypada<sup>4</sup>.

Przechodzimy do definiowania funkcji main, czyli do pisania kodu właściwego. Na rysunku 2.5 widzimy, że diodę LED podłączyliśmy do linii RA5. Zainteresujmy się nią, a jest to zdrowe zainteresowanie. Czy przypadkiem linia RA5 nie współdzieli wyprowadzenia z wejściem analogowym? Przypadkiem współdzieli. Jak wynika z rysunku 2.3, wyprowadzenie o numerze 7 może być jednocześnie cyfrową linią portu A, a także — domyślnie — wejściem analogowym AN4. Znowu sięgamy do dokumentacji mikrokontrolera PIC16F877A. Chcemy się dowiedzieć, w jaki sposób z AN4 uczynić RA5. Oto zagadka. Pierwszym tropem powinno być znalezienie rejestru ADCON1 (patrz rysunek 2.20).

### Rysunek 2.20.

*Organizacja zawartości rejestru ADCON1*

Numer bitu	7	6	5	4	3	2	1	0
Nazwa bitu	ADFM	ADCS2	—	—	PCFG3	PCFG2	PCFG1	PCFG0
RESET	0	0	0	0	0	0	0	0

**ADCON1**

Ponieważ moduł ADC interesuje nas na razie o tyle, że chcemy go wyłączyć, pomijamy rolę bitów ADFM i ADCS2. Konfigurację kluczowych dla nas bitów PCFG3:PCFG0 znajdziemy w tabeli, którą przedstawia rysunek 2.21.

<sup>4</sup> To oczywiście żart. Od początku tego rozdziału staram się przekonać szanownego Czytelnika, że drobiazgowie i rzetelnie przygotowanie najprostszego nawet programu, wraz ze związaną z tym koniecznością sięgania do dokumentacji, przypomina pracę detektywa, a przez to staje się fascynującą przygodą. Oczywiście na początku programistycznej drogi liczba problemów do rozwiązania może zniechęcić najwytrwalszych badaczy, dlatego dobrze jest wtedy korzystać z gotowych i sprawdzonych rozwiązań.

**Rysunek 2.21.**

*Ustawienia bitów PCFG3:PCFG0 i odpowiadająca im konfiguracja linii mikrokontrolera (tabela pochodzi z dokumentacji DS39582B, s. 128)*

PCFG3:PCFG0: A/D Port Configuration Control bits

PCFG <3:0>	AN7	AN6	AN5	AN4	AN3	AN2	AN1	AN0	VREF+	VREF-	C/R
0000	A	A	A	A	A	A	A	A	VDD	VSS	8/0
0001	A	A	A	A	VREF+	A	A	A	AN3	VSS	7/1
0010	D	D	D	A	A	A	A	A	VDD	VSS	5/0
0011	D	D	D	A	VREF+	A	A	A	AN3	VSS	4/1
0100	D	D	D	D	A	D	A	A	VDD	VSS	3/0
0101	D	D	D	D	VREF+	D	A	A	AN3	VSS	2/1
011x	D	D	D	D	D	D	D	D	—	—	0/0
1000	A	A	A	A	VREF+	VREF-	A	A	AN3	AN2	6/2
1001	D	D	A	A	A	A	A	A	VDD	VSS	6/0
1010	D	D	A	A	VREF+	A	A	A	AN3	VSS	5/1
1011	D	D	A	A	VREF+	VREF-	A	A	AN3	AN2	4/2
1100	D	D	D	A	VREF+	VREF-	A	A	AN3	AN2	3/2
1101	D	D	D	D	VREF+	VREF-	A	A	AN3	AN2	2/2
1110	D	D	D	D	D	D	D	A	VDD	VSS	1/0
1111	D	D	D	D	VREF+	VREF-	D	A	AN3	AN2	1/2

A = Analog input D = Digital I/O

C/R = # of analog input channels/# of A/D voltage references

Z tabeli odczytujemy następujący fakt: jeśli chcemy, aby wszystkie linie były cyfrowe, konfiguracja bitów PCFG3:PCFG0 powinna odpowiadać liczbie 6 lub 7. W naszym programie (przypominam, że piszemy program) będzie to wyglądało tak.

```
ADCON1 = 0x06;
```

Teraz zaświecimy diodę. Zastanówmy się, dlaczego linie cyfrowe nazywa się liniami I/O, czyli wejścia/wyjścia? Oczywiście wiemy. Jeżeli do linii podłączamy urządzenie, którym chcemy sterować, linia musi być wyjściowa. Czasem jednak chcemy odczytać informację, na przykład pochodzącą z czujnika temperatury. Wtedy linia musi być wejściowa. Tę elementarną wiedzę już mamy. Dodatkowo linia wyjściowa może mieć wysoki lub niski stan logiczny. W mikrokontrolerach PIC rejestrem kierunkowym jest rejestr TRIS<sub>x</sub>, gdzie x oznacza nazwę portu, czyli na przykład TRISA dla portu A, TRISB dla portu B itd. Linie portu konfigurujemy w kierunku wyjściowym, zerując odpowiedni bit rejestru TRIS<sub>x</sub>, natomiast ustawienie bitu czyni linię wejściową. Zapiszmy to w języku C. Załóżmy, że chcemy, by linia RA3 była wejściowa. W tym celu musimy ustawić trzeci bit rejestru TRISA. Możemy to zrobić tak:

```
TRISA |= (1<<3);
```

Można też zastosować zapis binarny:

```
TRISA |= 0b00001000;
```

Można zastosować zapis szesnastkowy:

```
TRISA |= 0x08;
```

Zauważmy, że w powyższych przykładach zastosowaliśmy operator sumy bitowej, dzięki czemu pozostałe bity rejestru TRISA pozostały niezmienione. Czasem jednak chcemy od razu skonfigurować wszystkie bity rejestru TRISA. Wtedy stosujemy operator przypisania.

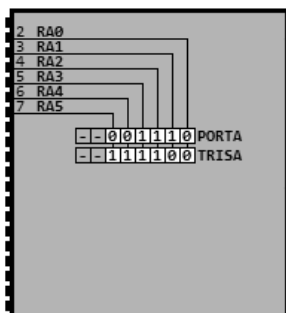
```
TRISA = 0b111100;
```

```
PORTA = 0b001110;
```

W tym przykładzie tylko dwie linie będą wyjściowe: RA0, która będzie w niskim stanie logicznym, i RA1, której stan będzie wysoki. W sposób obrazowy przedstawia to rysunek 2.22.

### Rysunek 2.22.

Schemat pokazujący konfigurowanie linii portu A za pomocą rejestrów PORTA i TRISA



Aby rzecz była zupełnie jasna, popatrzmy na rysunek 2.23.

### Rysunek 2.23.

Opowiadka dydaktyczna pod tytułem „Trudne i pełne wyrzeczeń życie studenta”



Jeśli nie zależy nam na konkretnej konfiguracji pozostałych linii portu, można po prostu cały rejestr TRISA wypełnić zerami i uczynić wszystkie linie wyjściowymi. Tak też postąpimy w naszym programie.

```
TRISA = 0; //linie portu A wyjściowe
PORTA = (1<<5); //włącz linie 5.
```

Program mikrokontrolerowy powinien zawsze kończyć się pętlą nieskończoną. To ostatni element naszego kodu.

```
for(;;):           //pętla nieskończona
```

Popatrzymy teraz na cały pierwszy program.

#### Listing R02\_Prog01\_C\_PIC16F877A.c

```
#include <htc.h>

//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);

void main()
{
    ADCON1 = 0x06;           //wyłączenie linii analogowych
                           //(wszystkie linie cyfrowe)
    TRISA = 0;              //linia portu A wyjściowe
    PORTA = (1<<5);         //włącz linię 5.

    for(;;):                //pętla nieskończona
}

```

Czy po wgraniu tego programu do mikrokontrolera dioda powinna świecić? Tak, nie ma wyjścia. Ale jako się rzekło, najpierw musimy program skompilować, a następnie wgrać go do układu. Nasz plik z kodem nie jest jeszcze częścią projektu. Aby go dołączyć, klikamy prawym klawiszem myszy w pole *Source Files*, a następnie z rozwiniętej listy wybieramy *Add Files...* (patrz rysunek 2.24).

#### Rysunek 2.24.

*Dołączanie pliku źródłowego do zasobów projektu*



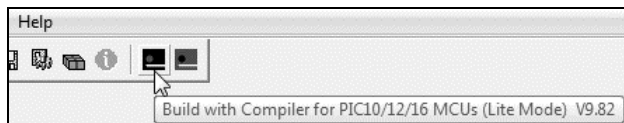
Ponieważ może nam się nieraz zdarzyć — przez roztargnienie — że zapomnimy o dołączeniu pliku źródłowego, przyjrzyjmy się komunikatowi generowanemu w takim przypadku:

```
Error [939] : . no file arguments
```

Teraz kompilujemy projekt, naciskając klawisz *F10* lub klikając ikonę *Build with Compiler for PIC10/12/16 MCUs* (patrz rysunek 2.25).

#### Rysunek 2.25.

*Ikona kompilacji projektu*



Jeśli nie było błędów, kompilację zakończy taki komunikat:

```
***** Build successful! *****
```

Dodatkowo, jeśli korzystamy z wersji Lite kompilatora, zostaniemy ostrzeżeni o braku optymalizacji programu.

```
(1273) Omniscient Code Generation not available in Lite mode (warning)
```

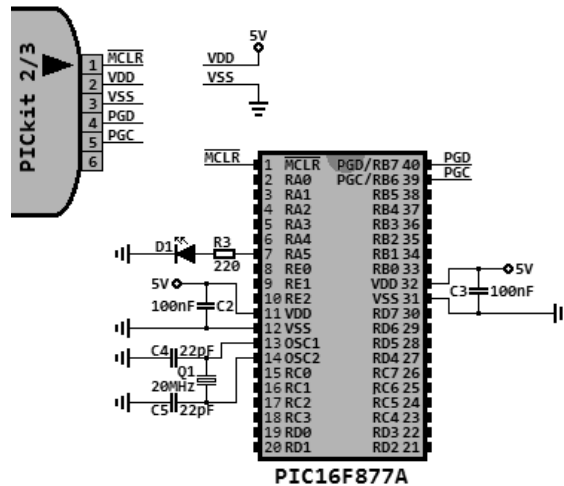
Jak twierdzi kompilator, gdybyśmy używali płatnej wersji PRO kompilatora, otrzymalibyśmy program wynikowy 40% mniejszy od właśnie utworzonego.

```
Running this compiler in PRO mode, with Omniscient Code Generation enabled,
produces code which is typically 40% smaller than in Lite mode.
See http://microchip.htsoft.com/portal/pic_pro for more information.
```

Nie mam nic przeciwko dodatkowym 40% kodu. Mam nadzieję, że Czytelnik także. Kontynuujemy więc proces programowania.

Nadszedł czas, by załadować program do pamięci flash mikrokontrolera. Niezależnie od tego, z jakiego programatora korzystamy, powinniśmy podłączyć go pięcioma liniami do mikrokontrolera. Są to: MCLR, VDD, VSS, PGD i PGC. Czasami konieczne jest odłączenie obwodu RESET na czas programowania układu, szczególnie jeśli linię MCLR bezpośrednio podłączamy do źródła napięcia. Rysunek 2.26 przedstawia schemat podłączenia układu do programatora PICKit 2 bądź PICKit 3.

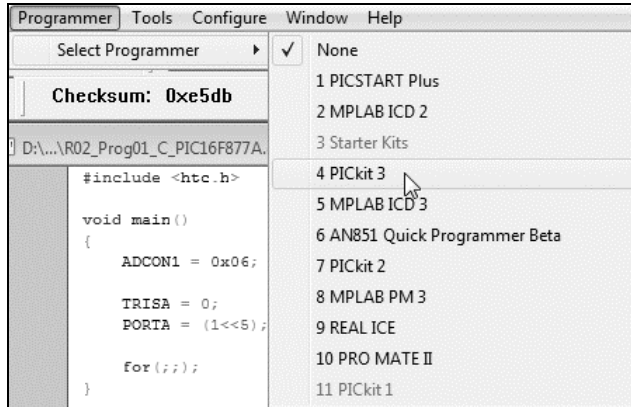
**Rysunek 2.26.**  
Schemat podłączenia  
układu do programatorów  
PICKit 2 lub PICKit 3



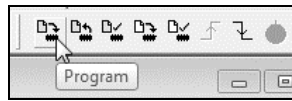
Pamiętajmy, by podłączyć zasilanie do układu, a programator podłączyć do komputera. Szczęśliwi posiadacze programatora PICKit 3 mogą w procesie programowania wspomóc się zasobami środowiska MPLAB IDE. Program ładujący uruchamiamy, wybierając z menu typ używanego programatora. W przypadku programatora PICKit 3 jest to ścieżka *Programmer/Select Programmer/PICKit 3* (patrz rysunek 2.27).

Skoro wybór się dokonał, w tym momencie pojawi się okno narzędzi programatora. Wybieramy ikonę *Program* (patrz rysunek 2.28).

**Rysunek 2.27.**  
Wybór programatora



**Rysunek 2.28.**  
Uruchomienie procesu  
ładowania programu  
do pamięci flash  
mikrokontrolera



Program został załadowany. Aby układ zaczął działać, do MCLR należy podłączyć obwód RESET, o ile byliśmy zmuszeni go odłączyć. Bardzo możliwe, że będziemy zmuszeni także odłączyć od układu programator. W tym momencie dioda powinna świecić.

Zajmijmy się teraz mruganiem diody. Wciąż programujemy układ z rysunku 2.5. Dużym ułatwieniem będzie dla nas obecność funkcji odmierzających czas. Zostały zaimplementowane w bibliotece kompilatora HI-TECH. Właściwie są to makra postaci:

```
__delay_ms(unsigned long n);    //czekaj n ms
__delay_us(unsigned long n);   //czekaj n μs
```

Korzystanie z nich wymaga wcześniejszego zdefiniowania nazwy `_XTAL_FREQ` prędkością naszego oscylatora.

```
#define _XTAL_FREQ 20000000
```

Ponieważ program nie zawiera więcej tajemnic, popatrzmy na jego kod.

#### Listing R02\_Prog01\_C\_PIC16F877A.c

```
#include <htc.h>
//definiujemy szybkość oscylatora dla funkcji __delay_
#define _XTAL_FREQ 20000000

//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);

void main()
{
```

```

ADCON1 = 0x06;           //wylaczenie linii analogowych
                          //(wszystkie linie cyfrowe)
TRISA = 0;               //linie portu A wyjsciowe

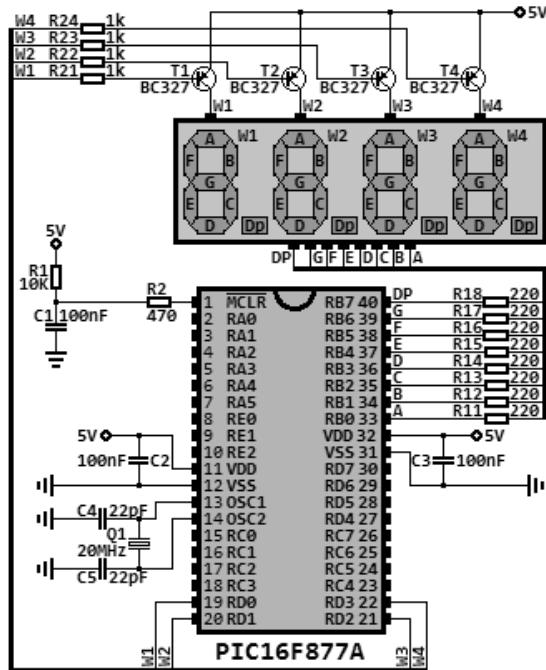
for(;;)                  //pętla nieskończona
{
    PORTA |= (1<<5);      //włącz linię 5.
    __delay_ms(500);      //czekaj 1/2 s
    PORTA &= ~(1<<5);     //wylącz linię 5.
    __delay_ms(500);      //czekaj 1/2 s
}

```

## Obsługa wyświetlacza LED

Trzecim programem rozdziału, zgodnie z zapowiedzią, ma być program obsługujący wyświetlacz LED. Schemat będzie nieco bardziej skomplikowany niż ten z rysunku 2.5. Zresztą przekonajmy się sami. Spójrzmy na rysunek 2.29.

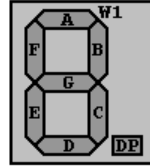
**Rysunek 2.29.**  
Schemat układu  
z mikrokontrolerem  
PIC16F877A  
i wyświetlaczem LED



Wyświetlacz LED to nic innego niż zbiór gustomnie ułożonych diod. Pojedynczy wyświetlacz składa się z ośmiu diod, na rysunku 2.30 oznaczonych od A do DP.

**Rysunek 2.30.**

*Ułożenie diod w jednej części wyświetlacza LED*



Obsługa wyświetlacza LED jest najłatwiejsza, gdy podłączamy go do mikrokontrolera zgodnie z pewnym porządkiem: diodę A do linii zerowej portu, diodę B do linii pierwszej itd. Jak wynika z rysunku 2.29, diody wyświetlacza będą załączane stanem niskim. Na przykład chcąc wyświetlić cyfrę 3, musimy włączyć (stanem niskim) diody A, B, C, D i G. Pozostałe diody wyłączamy, podając na odpowiadające im linie logiczne 1.

```
PORTB = 0b10110000;    //wyświetl cyfrę 3
```

Jeśli jednak załączane diody są częścią większego wyświetlacza LED, a tak jest w tym przypadku, każdą z części musimy załączyć, podając stan niski na linie tranzystorów T1, T2, T3, T4. Oto dla przykładu bardzo krótki program, którym wyświetlimy w układzie z rysunku 2.29 cyfrę 3.

```
#include <htc.h>

//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);

void main()
{
    ADCON1 = 0x06;          //wyłączenie linii analogowych
                           //(wszystkie linie cyfrowe)
    TRISB = 0;             //wszystkie linie portu B wyjściowe
    TRISD = 0;             //wszystkie linie portu D wyjściowe
    PORTD = 0b00001110;    //włącz W1 (RD0 w stan logicznego 0)
                           //W2, W3, W4 wyłączone
    PORTB = 0b10110000;    //wyświetl cyfrę 3
    for(;;);               //pętla nieskończona
}
```

Teraz nasza ambicja każe nam jednocześnie obsłużyć cztery części wyświetlacza, aby wyświetlić na nim liczbę 1234. Nie jest to zadanie nie do zrealizowania. Wystarczy zrozumieć mechanizm załączania wyświetlacza. Otóż chcąc wyświetlić jednocześnie cztery różne cyfry, należy każdą część wyświetlacza na chwilę włączyć i wyświetlić na niej pożądaną cyfrę. Czas załączenia części wyświetlacza nie powinien być za długi (cyfry będą migać) ani za krótki (cyfry będą słabo widoczne). W naszym kolejnym programie czas załączania będzie wynosił 5 ms.

Podłączamy wyświetlacz LED zgodnie ze schematem z rysunku 2.29. Najłatwiej będzie nam to zrobić na płytce edukacyjnej ARE. Linie portu B mikrokontrolera podłączamy do kolejnych pinów przy wyświetlaczu LED. I tak linię RB0 podłączamy do pinu A, RB1 do B itd. Cztery linie portu D podłączamy do pinów załączających tranzystory: linię RD0 do W1, RD1 do W2 itd. Mając zbudowany układ elektroniczny, wypróbujemy taki program.



**Listing R02\_Prog03\_C\_PIC16F877A.c**

```

//definiujemy szybkość oscylatora dla funkcji __delay_
#define _XTAL_FREQ 20000000
#include <htc.h>

//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);

void main()
{
    ADCON1 = 0x06;           //wyłączenie linii analogowych
                             //(wszystkie linie cyfrowe)
    TRISB = 0;              //wszystkie linie portu B wyjściowe
    TRISD = 0;              //wszystkie linie portu D wyjściowe

    for(;;)                 //pętla nieskończona
    {
        PORTD = 0b00001110;  //włącz W1 (RD0 w stan logicznego 0)
                             //W2, W3, W4 wyłączone
        PORTB = 0b11111001;  //wyswietl cyfrę 1
        __delay_ms(5);       //zaczekaj 5 ms

        PORTD = 0b00001101;  //włącz W2 (RD1 w stan logicznego 0)
                             //W1, W3, W4 wyłączone
        PORTB = 0b10100100;  //wyswietl cyfrę 2
        __delay_ms(5);       //zaczekaj 5 ms

        PORTD = 0b00001011;  //włącz W3 (RD2 w stan logicznego 0)
                             //W1, W2, W4 wyłączone
        PORTB = 0b10110000;  //wyswietl cyfrę 3
        __delay_ms(5);       //zaczekaj 5 ms

        PORTD = 0b00000111;  //włącz W4 (RD3 w stan logicznego 0)
                             //W1, W2, W3 wyłączone
        PORTB = 0b10011001;  //wyswietl cyfrę 4
        __delay_ms(5);       //zaczekaj 5 ms
    }
}

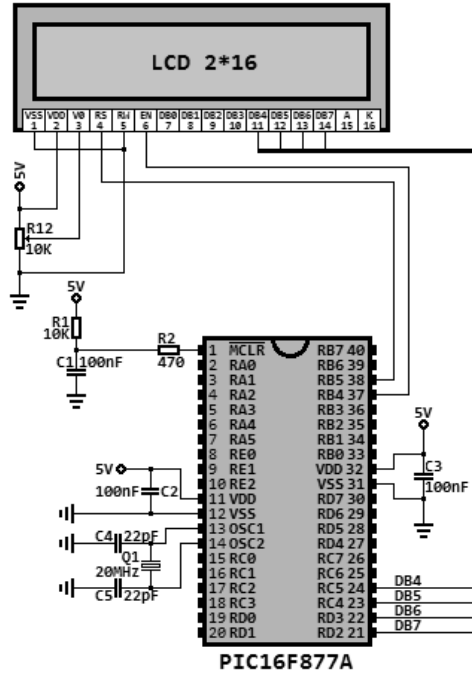
```

## Obsługa wyświetlacza alfanumerycznego LCD

Więcej z diod wycisnąć się nie da. Można na wyświetlaczu LED generować liczby zmieniające się dynamicznie, na przykład zgodnie z upływającym czasem. Zostawiam ten temat radosnej twórczości Czytelnika. Nadszedł czas, by zapoznać się z tematem obsługi wyświetlacza alfanumerycznego LCD. Schemat układu, który będziemy obsługiwać, został przedstawiony na rysunku 2.31.

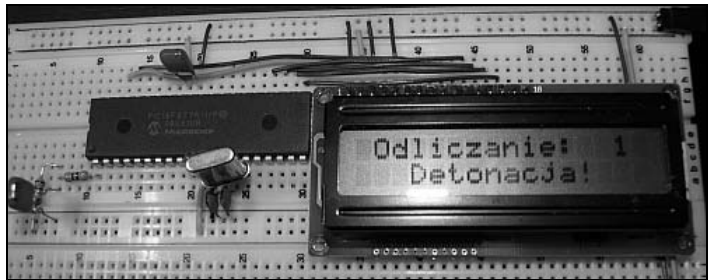
Kompilator HI-TECH ma własną bibliotekę obsługi wyświetlaczy LCD opartych na standardowym sterowniku Hitachi HD44780. Niestety, owa biblioteka ma wiele ograniczeń. Na przykład działa tylko dla jednego układu połączeń. Tymczasem często jest tak,

**Rysunek 2.31.**  
Schemat układu  
z mikrokontrolerem  
PIC16F877A  
i alfanumerycznym  
wyświetlaczem LCD



że podłączamy wyświetlacz po prostu do linii, które nie są zajęte. Proponuję zatem, abyśmy zbudowali własną bibliotekę, wolną od wymienionych niedoskonałości. Zanim jednak do tego dojdzie, zbudujmy próbny układ. Rysunek 2.32 przedstawia realizację układu z rysunku 2.31 na płytce stykowej.

**Rysunek 2.32.**  
Realizacja układu  
z mikrokontrolerem  
PIC16F877A  
i alfanumerycznym  
wyświetlaczem LCD  
na płytce stykowej

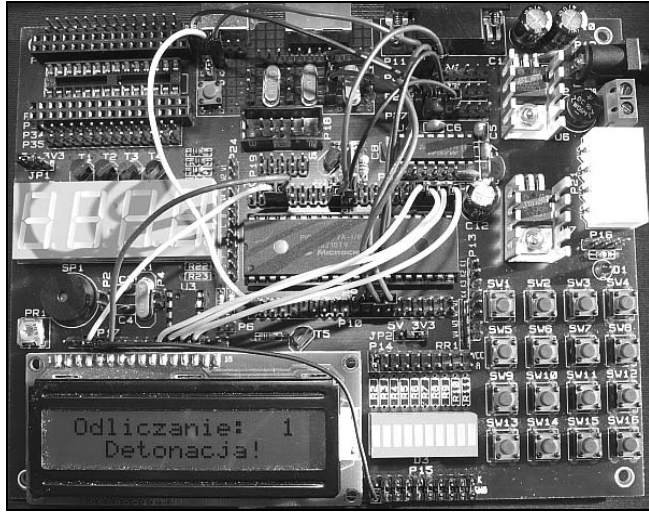


Na rysunku 2.33 widzimy ten sam układ zrealizowany na płytce edukacyjnej.

Realizując układ na płytce edukacyjnej ARE, należy linię RW wyświetlacza LCD samodzielnie podłączyć do masy.

Zbudowana przez nas biblioteka obsługi wyświetlacza LCD ma poprawnie działać dla każdej konfiguracji podłączenia wyprowadzeń mikrokontrolera. W tym kontekście najłatwiejsze do zaprogramowania byłyby dla nas rozkazy, w których będziemy mogli użyć nazw pojedynczych bitów. Na szczęście istnieje taka możliwość — dzięki zdefiniowaniu specjalnych struktur. Oto fragment pochodzący z pliku *pic16f877a.h* znajdującego się w zasobach kompilatora HI-TECH.

**Rysunek 2.33.**  
*Realizacja układu  
 z mikrokontrolerem  
 PIC16F877A  
 i alfanumerycznym  
 wyświetlaczem LCD  
 na płycie edukacyjnej*



**Listing pic16f877a.h (fragment)**

```

//Register: PORTB
volatile unsigned char          PORTB          @ 0x006;
//bit and bitfield definitions
volatile bit RB0                @ ((unsigned)&PORTB*8)+0;
volatile bit RB1                @ ((unsigned)&PORTB*8)+1;
volatile bit RB2                @ ((unsigned)&PORTB*8)+2;
volatile bit RB3                @ ((unsigned)&PORTB*8)+3;
volatile bit RB4                @ ((unsigned)&PORTB*8)+4;
volatile bit RB5                @ ((unsigned)&PORTB*8)+5;
volatile bit RB6                @ ((unsigned)&PORTB*8)+6;
volatile bit RB7                @ ((unsigned)&PORTB*8)+7;
#ifndef LIB_BUILD
volatile union {
    struct {
        unsigned RB0          : 1;
        unsigned RB1          : 1;
        unsigned RB2          : 1;
        unsigned RB3          : 1;
        unsigned RB4          : 1;
        unsigned RB5          : 1;
        unsigned RB6          : 1;
        unsigned RB7          : 1;
    };
} PORTBbits @ 0x006;
#endif

//Register: TRISB
volatile unsigned char          TRISB          @ 0x086;
//bit and bitfield definitions
volatile bit TRISB0             @ ((unsigned)&TRISB*8)+0;
volatile bit TRISB1             @ ((unsigned)&TRISB*8)+1;
volatile bit TRISB2             @ ((unsigned)&TRISB*8)+2;
volatile bit TRISB3             @ ((unsigned)&TRISB*8)+3;
volatile bit TRISB4             @ ((unsigned)&TRISB*8)+4;
volatile bit TRISB5             @ ((unsigned)&TRISB*8)+5;

```

```
volatile bit TRISB6          @ ((unsigned)&TRISB*8)+6;
volatile bit TRISB7          @ ((unsigned)&TRISB*8)+7;
#ifndef _LIB_BUILD
volatile union {
    struct {
        unsigned TRISB0      : 1;
        unsigned TRISB1      : 1;
        unsigned TRISB2      : 1;
        unsigned TRISB3      : 1;
        unsigned TRISB4      : 1;
        unsigned TRISB5      : 1;
        unsigned TRISB6      : 1;
        unsigned TRISB7      : 1;
    };
} TRISBbits @ 0x086;
#endif
```

Jak widać, wybrany fragment dotyczy portu B. Co z niego wynika? Otóż dzięki tym definicjom możliwe jest użycie w kodzie takiego zapisu:

```
TRISBbits.TRISB5 = 0;
PORTBbits.RB5 = 1;
```

Co więcej, nazwy bitów zastąpimy nazwami linii wyświetlacza. To pozwoli uczynić naszą bibliotekę obsługi wyświetlacza naprawdę uniwersalną. Przy tym umawiamy się, że przed użyciem naszej biblioteki zawsze konieczne będzie zdefiniowanie tych nazw. W przypadku układu z rysunku 2.31 definicja nazw linii wyświetlacza powinna wyglądać tak:

```
#define TRIS_RS_LCD    TRISBbits.TRISB5
#define TRIS_EN_LCD    TRISBbits.TRISB4
#define TRIS_DB4_LCD   TRISCbits.TRISC5
#define TRIS_DB5_LCD   TRISCbits.TRISC4
#define TRIS_DB6_LCD   TRISDbits.TRISD3
#define TRIS_DB7_LCD   TRISDbits.TRISD2

#define RS_LCD         PORTBbits.RB5
#define EN_LCD         PORTBbits.RB4
#define DB4_LCD        PORTCbits.RC5
#define DB5_LCD        PORTCbits.RC4
#define DB6_LCD        PORTDbits.RD3
#define DB7_LCD        PORTDbits.RD2

#include "lcd.h"
```

Jeszcze dwa słowa o rolach linii RS, EN, DB4-DB7. Co do ostatnich czterech mamy podejrzenie, że służą przesyłaniu danych. Tak jest w istocie. Linia EN sygnalizuje ważny transfer danych. A dokładniej: potwierdzamy transfer ważnych danych opadającym zboczem EN<sup>5</sup>. Linia RS sygnalizujemy przesyłanie rozkazu (stan niski) lub danych (stan wysoki).

<sup>5</sup> Czytelnikom nieznanym pojęcia zbocza opadającego/narastającego polecam podręcznik *AVR&ARM7. Programowanie mikrokontrolerów dla każdego*, w którym na stronie 236 rzecz wytłumaczyłem dokładniej. A kto ślubował, że przeczyta w swoim życiu tylko tę jedną książkę, którą właśnie czyta, tego proszę o cierpliwość. Do zagadnienia zbocza opadającego/narastającego wróć jeszcze w rozdziale 4 przy okazji tematu przerwań.

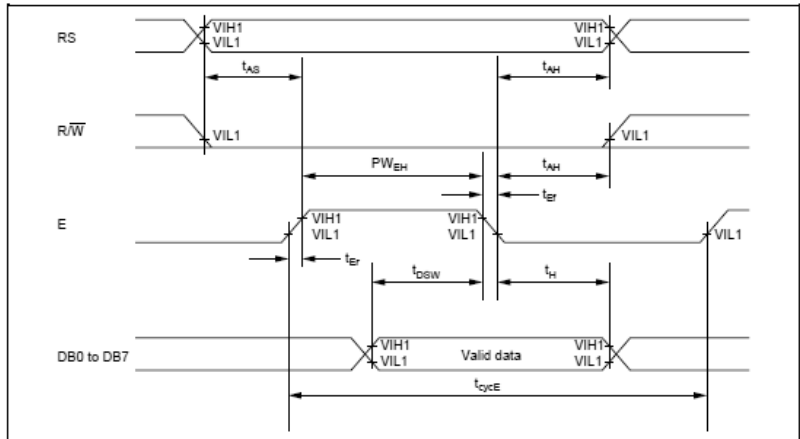
Zdefiniujemy funkcję wysyłającą bajt do pamięci sterownika wyświetlacza LCD. Ponieważ zdecydowaliśmy się na interfejs 4-bitowy, musimy wysłać dane w dwóch paczkach po 4 bity. W pierwszej kolejności wyślemy 4 najstarsze bity.

```
//ustawienie EN
EN_LCD = 1;
//wysłanie 4 najstarszych bitów danych
if(bajt & 0x80) DB7_LCD = 1; else DB7_LCD = 0;
if(bajt & 0x40) DB6_LCD = 1; else DB6_LCD = 0;
if(bajt & 0x20) DB5_LCD = 1; else DB5_LCD = 0;
if(bajt & 0x10) DB4_LCD = 1; else DB4_LCD = 0;
```

Linie EN ustawiamy, żeby móc ją następnie wyzerować. Przecież to właśnie opadające zbocze tej linii ma potwierdzić ważność danych. Tu powstaje pytanie: po jakim czasie można wysłać następną paczkę danych? Sprawdźmy w dokumentacji sterownika HD44780 (patrz rysunek 2.34).

**Rysunek 2.34.** Timing Characteristics

Przebiegi czasowe dla operacji zapisywania danych (rysunek pochodzi z dokumentacji sterownika HD44780, s. 58)



Wartości liczbowe odcinków czasu zaznaczonych na rysunku 2.34 znajdziemy w tabeli, którą przedstawia rysunek 2.35.

**Rysunek 2.35.** Wartości liczbowe przebiegów czasowych dla operacji zapisywania danych (rysunek pochodzi z dokumentacji sterownika HD44780, s. 52)

Bus Timing Characteristics					
Write Operation					
Item	Symbol	Min	Typ	Max	Unit
Enable cycle time	$t_{cycE}$	500	—	—	ns
Enable pulse width (high level)	$PW_{EH}$	230	—	—	
Enable rise/fall time	$t_{er}, t_{er}$	—	—	20	
Address set-up time (RS, R/W to E)	$t_{AS}$	40	—	—	
Address hold time	$t_{AH}$	10	—	—	
Data set-up time	$t_{DSW}$	80	—	—	
Data hold time	$t_H$	10	—	—	

Jeden pełny cykl linii EN, oznaczony na rysunku 2.34 jako  $t_{\text{cycE}}$ , nie może być krótszy niż 500 ns, czyli 0,5  $\mu\text{s}$ . Natomiast minimalna długość stanu wysokiego na linii EN, na rysunku 2.34 oznaczona jako  $PW_{\text{EH}}$ , nie może być krótsza od 230 ns. Należy o tym pamiętać, szczególnie przy programowaniu układów o szybkim taktowaniu. Dlatego między kolejnymi transferami paczki danych umieścimy funkcję oczekującą 1  $\mu\text{s}$ . Dodatkowo damy opóźnienie przed każdym potwierdzeniem ważnych danych. Natomiast całą operację zapisywania danych powinien zakończyć czas oczekiwania 37  $\mu\text{s}$ . Skąd to wiem? Z tabeli, którą właśnie mam przyjemność przedstawić (tabela 2.1).

Skoro operacja zapisywania danych ma trwać nie więcej niż 40  $\mu\text{s}$ , a w funkcji umieszczamy już trzy funkcje opóźniające o 1  $\mu\text{s}$ , należy dodać opóźnienie 37  $\mu\text{s}$ . A oto cała funkcja wysyłająca dane do sterownika wyświetlacza LCD.

### Listing lcd.h (fragment)

```
void Wysluj_do_LCD(unsigned char bajt)
{
    //ustawienie EN
    EN_LCD = 1;
    //wyslanie 4 najstarszych bitów danych
    if(bajt & 0x80)  DB7_LCD = 1; else DB7_LCD = 0;
    if(bajt & 0x40)  DB6_LCD = 1; else DB6_LCD = 0;
    if(bajt & 0x20)  DB5_LCD = 1; else DB5_LCD = 0;
    if(bajt & 0x10)  DB4_LCD = 1; else DB4_LCD = 0;
    //zaczekaj 1  $\mu\text{s}$ 
    __delay_us(1);
    //potwierdzenie wysłania danych (opadającym zboczem EN)
    EN_LCD = 0;

    //zaczekaj 1  $\mu\text{s}$ 
    __delay_us(1);

    //ustawienie EN
    EN_LCD = 1;
    //wyslanie 4 najmłodszych bitów danych
    if(bajt & 0x08)  DB7_LCD = 1; else DB7_LCD = 0;
    if(bajt & 0x04)  DB6_LCD = 1; else DB6_LCD = 0;
    if(bajt & 0x02)  DB5_LCD = 1; else DB5_LCD = 0;
    if(bajt & 0x01)  DB4_LCD = 1; else DB4_LCD = 0;
    //zaczekaj 1  $\mu\text{s}$ 
    __delay_us(1);
    //potwierdzenie wysłania danych (opadającym zboczem EN)
    EN_LCD = 0;

    //zaczekaj 37  $\mu\text{s}$ 
    __delay_us(37);
}
```

Świat jest tak przedziwnie zbudowany, że aby samochód mógł jechać, najpierw musi ruszyć. Ta zdumiewająca własność dotyczy także alfanumerycznych wyświetlaczy LCD. Aby móc na nich cokolwiek wyświetlić, w pierwszej kolejności trzeba je inicjalizować. Algorytm tej czynności znajdziemy w dokumentacji sterownika. Oczywiście nas interesuje inicjalizacja interfejsu 4-bitowego, którą prezentuje rysunek 2.36.

Tabela 2.1. Zestawienie instrukcji sterownika HD44780

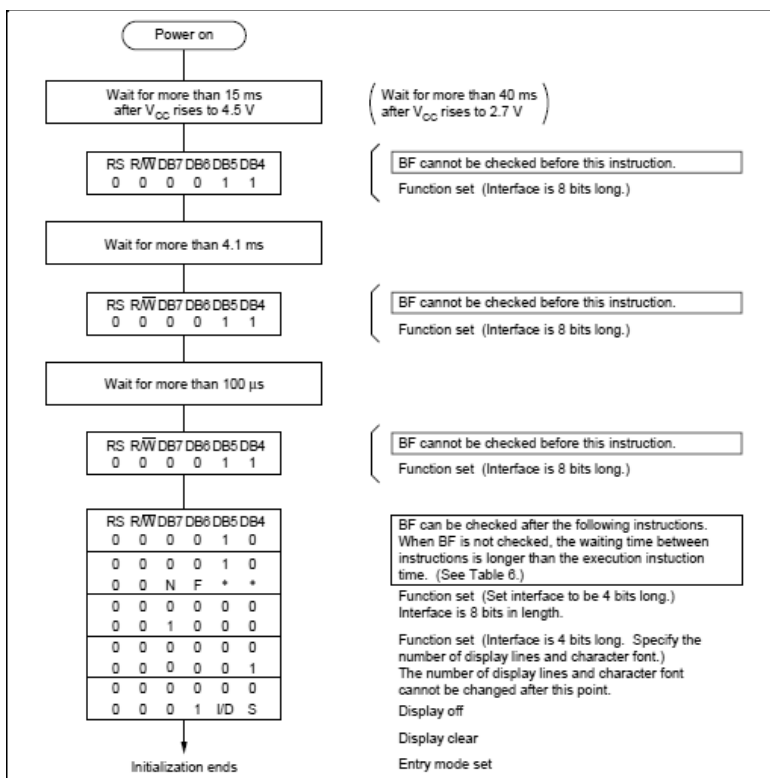
Instrukcja	Kod																Maksymalny czas wykonania
	RS	R/W	DB7	DB6	DB5	DB4	DB3	DB2	DB1	DB0	Opis						
Czyść wyświetlacz	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Czyszczenie zawartości pamięci wyświetlacza, kursor wraca do pozycji początkowej	1,64 ms
Wróć kursor	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	I/D	S	Przywrócenie kursora do pozycji początkowej oraz wyświetlanie danych od adresu 0 DDRAM				1,64 ms
Wprowadza nie danych	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	I/D	S	I/D — adres po zapisie danych (0: dekrementacja, 1: inkrementacja), S — przesunąć po zapisie (0: kursor, 1: okno)				40 μs
Włącz funkcje wyświetlacza	0	0	0	0	0	0	0	0	1	D	C	B	D — ustaw wyświetlacz (1: włączony), C — ustaw kursor (1: włączony), B — ustaw miganie kursora (1: włączone)				40 μs
Przesuń okno lub kursor	0	0	0	0	0	1	S/C	R/L	-	-	Przesuń S/C = 0: kursor, S/C = 1: okno, o krok w R/L = 0: lewo, R/L = 1: prawo						40 μs
Ustawienia wyświetlacza	0	0	0	0	1	DL	N	F	-	-	Konfiguruj ustawienia wyświetlacza: DL — liczba linii danych (0: transfer czterema liniami, 1: transfer ośmioma liniami), N — liczba linii wyświetlacza (0: jedna linia, 1: dwie linie), F — rozmiar matrycy znakowej (0: 5×8 punktów, 1: 5×10 punktów)						40 μs

Tabela 2.1. Zestawienie instrukcji sterownika HD44780 — ciąg dalszy

Instrukcja	Kod										Opis	Maksymalny czas wykonania
	RS	R/W	DB7	DB6	DB5	DB4	DB3	DB2	DB1	DB0		
Ustaw CGRAM	0	0	0	1	A	A	A	L	L	L	Ustaw jako aktywną pamięć CGRAM, ustaw jej nowy 3-bitowy adres (AAA) i numer linii wstawiania (LLL)	40 μs
Ustaw DDRAM	0	0	1	A	A	A	A	A	A	A	Ustaw jako aktywną pamięć DDRAM, ustaw jej nowy 7-bitowy adres (AAAAAAA)	40 μs
Odczytaj flagę zajętości i pamięć	0	1	BF	A	A	A	A	A	A	A	Odczytaj flagę zajętości (BF) i 7-bitowy adres danych (AAAAAAA)	0 μs
Zapisz dane do CGRAM lub DDRAM	1	0	Dane do zapisu								Zapisanie danych do pamięci CGRAM (jeśli wcześniej była komenda Ustaw CGRAM) lub DDRAM	40 μs
Czytaj dane z CGRAM lub DDRAM	1	1	Odczytane dane								Odczytanie danych z pamięci CGRAM (jeśli wcześniej była komenda Ustaw CGRAM) lub DDRAM	40 μs



**Rysunek 2.36.**  
*Algorytm inicjalizacji sterownika HD44780 w przypadku interfejsu 4-bitowego (rysunek pochodzi z dokumentacji sterownika, s. 46)*



Szanowny Czytelnik zapewne się domyślił, że skoro przedstawiłem pewien algorytm, to zaraz powiem, dlaczego mi się nie podoba. Tak jest w istocie. Moje doświadczenie pokazuje, że dokładne jego przestrzeganie nie zawsze skutkuje poprawnie zainicjowanym sterownikiem HD44780. Zmienimy dwie rzeczy: wydłużymy czas oczekiwania na stabilizację do 45 ms oraz dodamy czas oczekiwania 100  $\mu$ s także po trzeciej procedurze wysyłania sekwencji 0011. Oto nasz poprawiony algorytm — co prawda przedstawiłem go już w podręczniku *AVR&ARM7*, ale zrobiłem to z takim wdziękiem, że nie mogę się powstrzymać, by uczynić to jeszcze raz.

1. Ustaw linie RS\_LCD, EN\_LCD, DB4\_LCD, DB5\_LCD, DB6\_LCD, DB7\_LCD w kierunku wyjściowym, wyzeruj linie.
2. Zaczekaj co najmniej 45 ms na ustabilizowanie napięcia.
3. Wyślij sekwencję 0011.
4. Zaczekaj co najmniej 4,1 ms.
5. Powtórnie wyślij sekwencję 0011.
6. Zaczekaj co najmniej 100  $\mu$ s.
7. Po raz trzeci wyślij sekwencję 0011.
8. Zaczekaj co najmniej 100  $\mu$ s.

9. Ustaw interfejs 4-bitowy, czyli wyślij sekwencję 0010.
10. Ustaw parametry wyświetlacza.
11. Ustaw tryb pracy wyświetlacza.
12. Włącz wyświetlacz.
13. Wyczyść pamięć wyświetlacza.

A oto programowa realizacja algorytmu.

#### Listing lcd.h (fragment)

```
void WlaczLCD()
{
    //ustawienie kierunku wyjściowego linii podłączonych do LCD
    TRIS_RS_LCD = 0;
    TRIS_EN_LCD = 0;
    TRIS_DB7_LCD = 0;
    TRIS_DB6_LCD = 0;
    TRIS_DB5_LCD = 0;
    TRIS_DB4_LCD = 0;

    //stan niski na liniach
    RS_LCD = 0;
    EN_LCD = 0;
    DB7_LCD = 0;
    DB6_LCD = 0;
    DB5_LCD = 0;
    DB4_LCD = 0;

    //zaczekaj co najmniej 45 ms na ustabilizowanie się napięcia
    __delay_us(45000);

    //1
    //ustaw linię EN
    EN_LCD = 1;
    //załaduj sekwencję 0011
    DB7_LCD = 0;
    DB6_LCD = 0;
    DB5_LCD = 1;
    DB4_LCD = 1;
    //zaczekaj 1 μs
    __delay_us(1);
    //potwierdź opadającym zboczem EN
    EN_LCD = 0;

    //zaczekaj co najmniej 4,1 ms
    __delay_us(4100);

    //2
    //ustaw linię EN
    EN_LCD = 1;
    //zaczekaj 1 μs
    __delay_us(1);
    //potwierdź opadającym zboczem EN sekwencję 0011
    EN_LCD = 0;
```

```
//zaczekaj co najmniej 100 µs
    __delay_us(100);

//3
//ustaw linię EN
    EN_LCD = 1;
//zaczekaj 1 µs
    __delay_us(1);
//potwierdź opadającym zboczem EN sekwencję 0011
    EN_LCD = 0;

//zaczekaj co najmniej 100 µs
    __delay_us(100);

//4
//ustaw linię EN
    EN_LCD = 1;
//ustawienie interfejsu 4-bitowego
    DB4_LCD = 0;
//zaczekaj 1 µs
    __delay_us(1);
//potwierdź opadającym zboczem EN
    EN_LCD = 0;

//ustaw parametry wyświetlacza
//bit 4 = 0 (słowo danych ma 4 bity)
//bit 3 = 1 (2 wiersze znaków)
//bit 2 = 0 (matryca 5×8 pikseli)
    RS_LCD = 0;
    Wyslij_do_LCD(0b00101000);
    RS_LCD = 1;

//włącz wyświetlacz
//bit 2 = 1 (włączenie wyświetlania)
//bit 1 = 0 (kursor nieaktywny)
//bit 0 = 0 (kursor nie miga)
    RS_LCD = 0;
    Wyslij_do_LCD(0b00001100);
    RS_LCD = 1;

//ustaw tryb pracy wyświetlacza
//bit 2 = 1 (inkrementowanie adresu zapisu danych)
//bit 1 = 1 (wyłączenie przesuwania w prawo)
    RS_LCD = 0;
    Wyslij_do_LCD(0b00000110);
    RS_LCD = 1;

    CzyscLCD();
}
```

---

W przedstawionym kodzie występuje wywołanie funkcji CzyscLCD, której jeszcze nie zdefiniowaliśmy. Drobne przeoczenie.

**Listing lcd.h (fragment)**

```

void CzyscLCD()
{
    RS_LCD = 0;
    Wysluj_do_LCD(1);
    RS_LCD = 1;

    //czekaj 1.64 ms
    __delay_us(1640);
}

```

Standardowy zestaw znaków sterownika HD44780 pokrywa się w swojej podstawowej części ze znakami kodowania ASCII. To upraszcza zadanie wyświetlania danych na wyświetlaczu. Zdefiniujemy funkcję, której argumentami będą ciąg znaków do wyświetlania wraz z długością napisu.

**Listing lcd.h (fragment)**

```

void WyslujLCD(char *napis, unsigned char ile)
{
    unsigned char k = 0;
    while(k<ile)
    {
        Wysluj_do_LCD(napis[k]);
        k++;
    }
}

```

Wróćmy na chwilę do tabeli 2.1. Znajduje się w niej instrukcja Ustaw DDRAM. Dzięki niej możliwy jest zapis znaku w dowolnym miejscu pamięci DDRAM i — co z tego wynika — w dowolnym miejscu ekranu wyświetlacza LCD. Jest to dla nas okoliczność wielce sprzyjająca, chcemy bowiem zbudować funkcję, która pozwoli nam wyświetlać dane w różnych miejscach ekranu. W tym miejscu wypada nam zaznaczyć się z architekturą pamięci DDRAM wyświetlacza. Sterownik HD44780 obsługuje 80 komórek pamięci DDRAM, z których każda ma rozmiar 1 bajta. W przypadku wyświetlaczy o dwóch liniach każda z linii ma 40 komórek o adresach podanych na rysunku 2.37.

**Rysunek 2.37.**

*Sposób adresowania komórek wyświetlacza LCD typu 2\*16*

00	01	02	03	04	05	06	07	08	09	0A	0B	0C	0D	0E	0F	10	11	12	13	14	...	26	27
40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	4A	4B	4C	4D	4E	4F	50	51	52	53	54	...	66	67

Zwracam uwagę, że adresy zostały zapisane w kodzie szesnastkowym. Pierwszych 40 komórek ma adresy od 0x00 do 0x27. Adresy komórek w wierszu drugim zaczynają się od liczby 0x40, a kończą liczbą 0x67. Dodatkowo na rysunku zostały zaznaczone widoczne komórki pamięci. Możliwe jest przesuwanie okna wyświetlacza w celu wizualizacji pozostałych adresów pamięci DDRAM.

Po zresetowaniu pamięci wyświetlacza kursor pamięci DDRAM jest umiejscawiany pod adresem 0x00. Zapisanie komórki powoduje automatyczne przesunięcie wskaźnika pod adres następny. Z opisu instrukcji Ustaw DDRAM wiemy, że w celu przesunięcia wskaźnika pod dany adres należy wysłać bajt postaci 1AAAAAAA, składający się z 7-bitowego adresu AAAAAA oraz ustawionego najstarszego bitu. Wysłanie rozkazu powinno być poprzedzone wyzerowaniem linii RS. A co z listą argumentów budowanej funkcji? Rysunek 2.38 przedstawia zwyczajowe numerowanie komórek ekranu wyświetlacza typu 2\*16.

### Rysunek 2.38.

Zwyczajowe numerowanie komórek ekranu wyświetlacza LCD typu 2\*16

1,1	1,2	1,3	1,4	1,5	1,6	1,7	1,8	1,9	1,10	1,11	1,12	1,13	1,14	1,15	1,16
2,1	2,2	2,3	2,4	2,5	2,6	2,7	2,8	2,9	2,10	2,11	2,12	2,13	2,14	2,15	2,16

Z rysunku 2.38 wynika na przykład, że ustawienie kursora w miejscu o współrzędnych (2,14) powinno skutkować przesunięciem wskaźnika pod adres 0x4D. Najprostsza funkcja realizująca to zadanie może wyglądać tak.

### Listing lcd.h (fragment)

```
void UstawKursorLCD(unsigned char y, unsigned char x)
{
    //ustal nowy adres pamięci DD RAM
    unsigned char n;
    if (y==1) n = x - 1;
    else n = 0x40 + x - 1;
    //ustaw kod
    n |= 0b10000000;

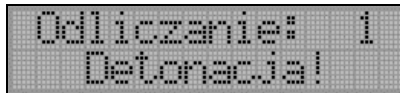
    //wyslij rozkaz ustawienia nowego adresu DD RAM
    RS_LCD = 0;
    Wysluj_do_LCD(n);
    RS_LCD = 1;
}
```

Z tabeli 2.1 wyczytamy, że instrukcja ustawienia adresu pamięci DDRAM powinna trwać 40  $\mu$ s. Nie ma potrzeby dodawania instrukcji opóźniającej, gdyż mniej więcej 40  $\mu$ s trwa wykonanie funkcji Wysluj\_do\_LCD.

Zbudowaliśmy własną bibliotekę obsługi alfanumerycznego wyświetlacza LCD. Skorzystamy z niej w sposób właściwy. W pierwszej linii ekranu wyświetlimy napis „Odliczanie:” wraz ze zmieniającymi się co sekundę cyframi od 9 do 1. Po wyświetleniu cyfry 1 w drugiej linii ekranu wyświetlony zostanie napis „Detonacja!”. Taki mały żart. Wszystko powinno wyglądać tak jak na rysunku 2.39.

### Rysunek 2.39.

Ekran wyświetlacza po wykonaniu bombowego zadania



Pamiętamy, że skorzystanie z naszej biblioteki obsługi wyświetlacza LCD wymaga zdefiniowania połączenia wyświetlacza do mikrokontrolera. Dopiero po tym zabiegu możemy dołączyć zasoby biblioteki do programu głównego. Drugą rzeczą wymagającą wyjaśnienia jest wyświetlanie liczb. Ponieważ możemy wyświetlać jedynie napisy, skorzystamy z funkcji `utoa` znajdującej się w zasobach kompilatora HI-TECH. Funkcja konwertuje liczby bezznakowe w napisy. W zasobach języka C kompilatora HI-TECH znajdziemy cztery funkcje konwertujące liczby w napisy (patrz tabela 2.2).

**Tabela 2.2.** *Funkcje konwertujące liczby w napisy*

Deklaracja funkcji	Opis	Przykład użycia
<code>char *ftoa(float f, int *status);</code>	Funkcja konwertująca liczbę zmiennoprzecinkową <code>f</code> w napis, który jest umieszczany w pamięci o adresie <code>*buf</code> .	<code>char *buf;</code> <code>float input = 12.34;</code> <code>int status;</code> <code>buf = ftoa(input, &amp;status);</code>
<code>char *itoa(char *buf, int val, int base)</code>	Funkcja konwertująca liczbę całkowitą <code>val</code> w napis, który jest umieszczany w pamięci o adresie <code>*buf</code> . Parametr <code>base</code> oznacza podstawę kodowania liczby.	<code>char buf[10];</code> <code>itoa(buf, 1234, 16);</code>
<code>char *ltoa(char *buf, long val, int base)</code>	Funkcja konwertująca liczbę <code>val</code> typu <code>long</code> w napis, który jest umieszczany w pamięci o adresie <code>*buf</code> . Parametr <code>base</code> oznacza podstawę kodowania liczby.	<code>char buf[10];</code> <code>ltoa(buf, 12345678L, 16);</code>
<code>char *utoa(char *buf, unsigned val, int base)</code>	Funkcja konwertująca liczbę bezznakową <code>val</code> w napis, który jest umieszczany w pamięci o adresie <code>*buf</code> . Parametr <code>base</code> oznacza podstawę kodowania liczby.	<code>char buf[10];</code> <code>utoa(buf, 1234, 16);</code>

Użycie wymienionych funkcji wymaga dołączenia do programu biblioteki `stdlib`. Zrealizowane zadanie zostało przedstawione na listingu `R02_Prog04_C_PIC16F877A.c`.

#### Listing R02\_Prog04\_C\_PIC16F877A.c

```
//definiujemy szybkość oscylatora dla funkcji __delay__
#define _XTAL_FREQ 20000000
#include <htc.h>
#include <stdlib.h>

#define TRIS_RS_LCD TRISBbits.TRISB5
#define TRIS_EN_LCD TRISBbits.TRISB4
#define TRIS_DB4_LCD TRISCbits.TRISC5
#define TRIS_DB5_LCD TRISCbits.TRISC4
#define TRIS_DB6_LCD TRISDbits.TRISD3
#define TRIS_DB7_LCD TRISDbits.TRISD2

#define RS_LCD PORTBbits.RB5
#define EN_LCD PORTBbits.RB4
#define DB4_LCD PORTCbits.RC5
#define DB5_LCD PORTCbits.RC4
#define DB6_LCD PORTDbits.RD3
#define DB7_LCD PORTDbits.RD2

#include "lcd.h"
```

```
//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);

char napis1[] = "Odliczanie:";
char napis2[] = "Detonacja!";
char bufor[2];

void main()
{
    unsigned char i;
    ADCON1 = 0x06;           //wyłączenie linii analogowych
                           //(wszystkie linie cyfrowe)
    WlaczLCD();             //inicjalizacja wyświetlacza LCD
    UstawKursorLCD(1, 2);  //wiersz 1. kolumna 2.
    WswietlLCD(napis1, 11); //wyświetl napis

    for(i=9; i>0; i--)
    {
        utoa(bufor, i, 10); //konwersja liczby na napis
        UstawKursorLCD(1,15); //wiersz 1. kolumna 15.
        WswietlLCD(bufor, 1); //wyświetl napis
        __delay_ms(1000); //zaczekaj 1 s
    }

    UstawKursorLCD(2, 4);  //wiersz 2. kolumna 4.
    WswietlLCD(napis2, 10); //wyświetl napis

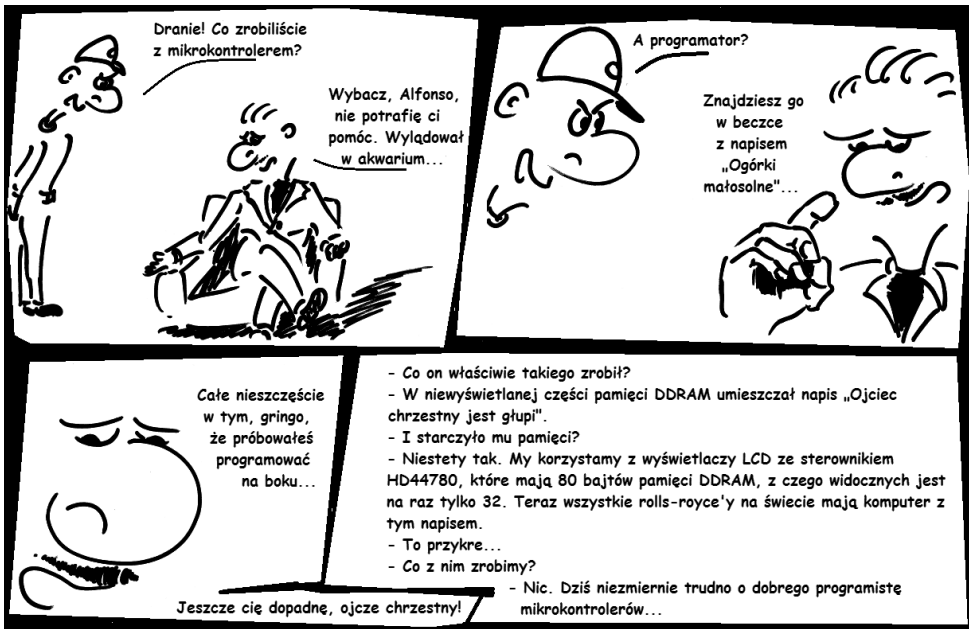
    for(;;);                //pętla nieskończona
}
```

## Obsługa serwomechanizmów

Pozostał nam do omówienia, a właściwie przypomnienia, temat obsługi serwomechanizmów. Zaraz do niego przejdziemy, odsapnijmy troszkę. Rozdział wydłużył nam się ponad miarę. Trochę jak opery Wagnera, które uwielbiam, choć czasem zastanawiam się, czy nie mogłyby być o połowę krótsze. Rossini powiedział podobno, że godzina opery Wagnera składa się z pięknych chwil i nudnych kwadransów. Nie wiem, jakie kwadransy są za nami, jeśli chodzi o ten rozdział. W każdym razie czas na piękną chwilę (patrz rysunek 2.40).

Serwomechanizm, jak pamiętamy, to nic innego jak silniczek z systemem przekładni zwiększającym jego moc i układem elektronicznym pozwalającym na sterowanie wychyleniem ramienia serwomechanizmu. Zdjęcie serwomechanizmu modelarskiego zostało przedstawione na rysunku 2.41.

Przed nami filozoficzny dylemat: czy to z serwomechanizmu wychodzą trzy kabelki, czy trzy kabelki są dołączone do serwomechanizmu? Z którejkolwiek strony by patrzeć, kabelki są trzy: czarny, czerwony i żółty. Pierwsze dwa służą do podłączenia zasilania (czarny kabelek — masa, czerwony — źródło napięcia). Natomiast żółty kabelek podłączamy do linii mikrokontrolera. Będziemy wysyłać nim impuls służący sterowaniu serwomechanizmem. Schemat układu z serwomechanizmem widać na rysunku 2.42.



**Rysunek 2.40.** Opowiadka dydaktyczna pod tytułem „Trudne i pełne wyrzeczeń życie szefa mafii”

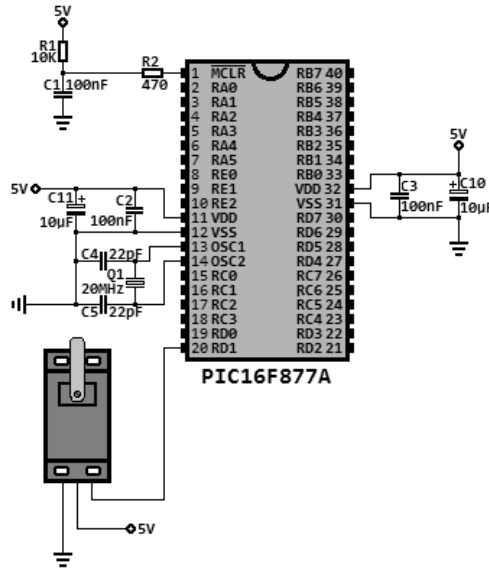
**Rysunek 2.41.**  
Serwomechanizm  
HS-805BB firmy HiTEC



Zauważmy obecność w układzie dodatkowych kondensatorów C10 i C11 o pojemności 10  $\mu\text{F}$ . Otóż w przypadku sterowania serwomechanizmami zachodzi niebezpieczeństwo nagłego chwilowego zaniku napięcia w obwodzie. Kondensatory mają zapobiec ewentualnemu restartowi mikrokontrolera, gdyby taki zanik napięcia się przydarzył. Ich wielkość musimy jednak dobrać do konkretnego serwomechanizmu. Aby zapobiec skutkom zaniku napięcia spowodowanego choćby niemożnością wykonania ruchu (zbyt duży ciężar), należy dodać kondensatory większe, na przykład 2200  $\mu\text{F}$ . Natomiast jeśli obawiamy się zbyt dużego obciążenia linii RD1, możemy także między mikrokontrolerem a serwomechanizmem dać rezystor około 220  $\Omega$ . Jednak najwłaściwszą metodą budowania układu mikrokontrolera z serwomechanizmami jest podłączanie ich do różnych źródeł zasilania mających wspólną masę.

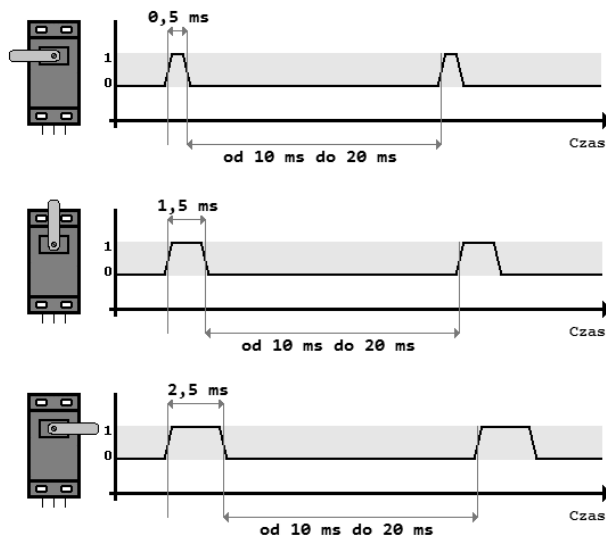


**Rysunek 2.42.**  
Schemat układu  
z mikrokontrolerem  
PIC16F877A  
i podłączonym  
do niego  
serwomechanizmem



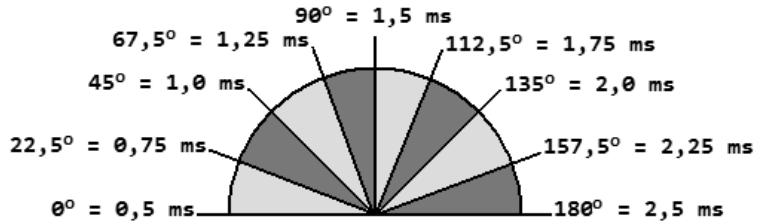
Idźmy dalej. Ze schematu wynika, że to linii RD1 powierzyliśmy odpowiedzialną rolę sterowania serwomechanizmem. Istotnie tak się stało. Na czym owo sterowanie polega? Otóż z linii RD1 powinniśmy wysyłać impuls o długości określonej w dokumentacji. Najczęściej jest to impuls długości od 0,5 ms do 2,5 ms. Przerwa między impulsami powinna trwać od 10 ms do 20 ms. Ciągłe wysyłanie impulsu długości 0,5 ms skutkuje ustawieniem ramienia serwomechanizmu w skrajnej lewej pozycji. Podobnie ciągłe wysyłanie impulsu długości 2,5 ms będzie skutkowało ustawieniem ramienia serwomechanizmu w skrajnej prawej pozycji (jak wiemy, większość serwomechanizmów ma fizyczną blokadę pozwalającą na wychylenie ramienia tylko o 180°). Tę zasadę w sposób poglądowy przedstawia rysunek 2.43.

**Rysunek 2.43.**  
Ilustracja  
zależności kierunku  
wychylenia ramienia  
serwomechanizmu od  
długości podawanego  
impulsu sterującego



A co z pozostałymi kątami? Oczywiście również są do osiągnięcia dla impulsów odpowiedniej długości. Przyjmijmy, że kąt ramienia osiągnany przy impulsie długości 0,5 ms jest równy  $0^\circ$ . Rysunek 2.44 w sposób poglądowy przedstawia kąty wychYLENIA ramienia serwomechanizmu osiągnane przy impulsach określonej długości.

**Rysunek 2.44.**  
Wartości wychYLENIA  
ramienia serwa  
otrzymane  
dla impulsów  
określonej długości



Oto krótki przykład: aby osiągnąć pozycję środkową ramienia serwa, należy generować na linii RD1 impuls długości 1,5 ms (zakładamy podłączenie serwomechanizmu jak na rysunku 2.42). Najprostsza implementacja programowa tego zadania może wyglądać tak.

#### Listing R02\_Prog05\_C\_PIC16F877A.c

```
#include <htc.h>
//definiujemy szybkość oscylatora dla funkcji __delay_
#define _XTAL_FREQ 20000000

//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);

void main()
{
    ADCON1 = 0x06;           //wyłączenie linii analogowych
                           //(wszystkie linie cyfrowe)
    TRISDbits.TRISD1 = 0;   //linia RD1 wyjściowa

    for(;;)                 //pętla nieskończona
    {
        PORTDbits.RD1 = 1;  //impuls na linii RD1
        __delay_us(1500);   //czekaj 1,5 ms
        PORTDbits.RD1 = 0;  //wyłącz linię RD1
        __delay_ms(18);     //czekaj 18 ms
    }
}
```

A co w przypadku, gdyby ramię serwomechanizmu miało do nas przyjaźnie machać? Jak już wspomnieliśmy, każdy impuls określonej długości należy wysłać tak długo, aż ramię znajdzie się pod żądanym kątem. Ale uwaga! Nagła zmiana kierunku odchYLENIA się ramienia serwomechanizmu może wywołać skoki napięcia w układzie. Pamiętajmy więc o kondensatorach, a najlepiej zapewnijmy dwa osobne źródła zasilania — jedno dla mikrokontrolera, drugie dla serwomechanizmu. A program machania ramieniem serwomechanizmu może wyglądać tak.

## Listing R02\_Prog06\_C\_PIC16F877A.c

```

#include <htc.h>
//definiujemy szybkość oscylatora dla funkcji __delay__
#define _XTAL_FREQ 20000000

//oscylator szybszy od 10 MHz (FOSC_HS)
//watchdog wyłączony (WDTE_OFF)
//wyłączone LVP (Low-Voltage ICSP Programming) (LVP_OFF)
__CONFIG(FOSC_HS & WDTE_OFF & LVP_OFF);
void main()
{
    unsigned char i, j;
    ADCON1 = 0x06;           //wyłączenie linii analogowych
                            //(wszystkie linie cyfrowe)
    TRISDbits.TRISD1 = 0;   //linia RD1 wyjściowa
    for(;;)                 //pętla nieskończona
    {
        //przesuń ramię serwomechanizmu do pozycji 0°
        for(i=0; i<80; i++)
        {
            PORTDbits.RD1 = 1; //impuls na linii RD1
            __delay_us(500);    //czekaj 0,5 ms
            PORTDbits.RD1 = 0; //wyłącz linię RD1
            __delay_ms(15);     //czekaj 15 ms
        }
        //przesuń ramię serwomechanizmu do pozycji 180°
        for(j=0; j<80; j++)
        {
            PORTDbits.RD1 = 1; //impuls na linii RD1
            __delay_us(2500);   //czekaj 2,5 ms
            PORTDbits.RD1 = 0; //wyłącz linię RD1
            __delay_ms(15);     //czekaj 15 ms
        }
    }
}

```

I tak niespodziewanie kończymy ten podrozdział. Nie rozwijamy tematu obsługi serwo-mechanizmów — wrócimy do niego w projekcie kończącym rozdział. Tymczasem zapraszam do podrozdziału dotyczącego programowania w assemblerze. To temat tylko dla prawdziwych twardzieli.



# Skorowidz

## A

A/C, *Patrz:* przetwornik analogowo-cyfrowy  
A/D, *Patrz:* przetwornik analogowo-cyfrowy  
Abbott Edwin, 143  
ADC, *Patrz:* przetwornik analogowo-cyfrowy  
adresu błąd, 288  
adresowanie pośrednie, 77, 78  
*AIVT*, *Patrz:* alternatywna tablica wektorów  
przerwań  
akumulator, 60, 63  
alarm, 269  
Alternate Interrupt Vector Table, *Patrz:* alternatywna  
tablica wektorów przerwania  
alternatywna tablica wektorów przerwania, 240, 241  
arbitraż, 119  
ARE, 14  
ARM7, 303  
assembler, 53, 283  
ASPIC, 108

## B

bank, 57, 59, 77, 106, 131, 198  
zerowy, 60  
BCD, 271  
biblioteka, 225  
alfanumerycznego wyświetlacza LCD, 137  
htc.h, 92  
interfejsu I<sup>2</sup>C, 126  
klawiatury, 137  
kompilatora HI-TECH, 32  
MDD File System, 330, 332, 335, 336, 337  
Microchip Application Libraries v2011-07-14  
Windows, 331  
obsługi modułu RTCC, 269  
obsługi pamięci dodatkowej SRAM, 319  
obsługi wyświetlacza LCD, 35, 73, 127  
p16F877a.inc, 54  
rtcc.h, 269, 271, 281  
sram.h, 319  
stdlib, 48

## bit

ACK, 119, 122, 124  
AD12B, 382  
ADCS, 27, 364  
ADDMABM, 382  
ADFM, 27  
ADON, 361  
ADRC, 364  
ADSIDL, 362  
BP1:BP0, 325  
C, 59, 70, 298  
CCP1IE, 175, 190  
CCP1IF, 175  
CCP1M0, 174  
CCP1X, 174  
CCP1Y, 174  
CKE, 260  
CKP, 260  
COSC, 376, 377, 379  
DC, 59, 297  
DISSCK, 260  
DISSDO, 260  
DONE, 362  
DOZE0, 230  
DOZEN, 230, 231  
flagowy, 147, 151, 167, 175, 297  
FORM1:RORM0, 362  
FRMEN, 262  
GIE, 147, 148, 151, 155, 190  
globalnego zezwolenia na obsługę przerwania, 147  
INTE, 147, 148  
INTEDG, 149, 150, 198  
INTF, 147, 148  
IPL, 245  
IRP, 59, 77  
MODE16, 260  
MSTEN, 260  
N, 298  
NOSC, 379  
NSTDIS, 245  
OV, 298

- bit
- PCFG0, 27
  - PCFGn, 361
  - PD, 59
  - PEIE, 148, 155, 158, 190
  - PLLDIV, 234
  - PORTDbits.RD2, 94
  - potwierdzający, *Patrz:* bit ACK
  - PPRE, 350
  - próbki, 362
  - PS, 149, 169
  - PSA, 149, 169, 212
  - R/W, 119, 122, 123
  - RA, 298
  - RBIE, 148
  - RBIF, 148
  - RBPU, 97, 149, 154
  - RCDIV0, 234
  - RP0, 59, 60
  - RP1, 59, 60
  - RTCEN, 274
  - RTCWREN, 273, 274
  - SAMC, 364
  - SAMP, 362
  - SIMSAM, 383
  - SISEL, 259
  - SMP, 260
  - SMPI, 363
  - SPIBEC, 259
  - SPIBEN, 262
  - SPIEN, 258
  - SPIFE, 261, 262
  - SPIFPOL, 262
  - SPIFSD, 262
  - SPIRBF, 259
  - SPIROV, 259
  - SPISIDL, 259
  - SPITBF, 259
  - SPRE, 350
  - SPRE, 261
  - SRMPT, 259
  - SRXMPT, 259
  - SSEN, 260
  - SSRC, 362
  - T0CS, 149, 212
  - T0SE, 149, 212
  - T1CKPS, 158
  - T1OSCEN, 155, 162
  - T1SYNC, 156, 162
  - T32, 247
  - T3IE, 241
  - TCKPS, 247
  - TCS, 246, 247
  - TGATE, 246, 247
  - TMR0IE, 148
  - TMR0IF, 148
  - TMR1CS, 156, 162
  - TMR1IE, 155, 162, 175
  - TMR1IF, 155, 168
  - TMR1ON, 156
  - TO, 59
  - TON, 247
  - TSIDL, 247
  - VCFG, 363
  - WDTE, 169, 170
  - WEL, 325
  - WIP, 324, 325
  - Z, 59, 70, 298
- bity konfiguracyjne, 25, 54, 92, 120, 147, 155, 194, 225, 228, 231, 234, 275, 286, 376
- blok zmiennych
- definicja, *Patrz:* definicja bloku zmiennych
- błąd
- adresu, 288
  - matematyczny, 288
  - oscylatora, *Patrz:* oscylator błąd
  - stosu, *Patrz:* stos błąd
- bramka
- AND, 189
  - OR, 190
- bufor
- SPI1RXB, 259
  - SPI1TXN, 259
- C**
- CCP, 172
- CCP1, 173, 175, 180, 184
- CCP2, 173
- cykl maszynowy, 62, 63, 66, 67, 151, 246, 324
- czas, 269, 274
- jednego cyklu maszynowego, *Patrz:* TCY
  - jednego cyklu zewnętrznego oscylatora, *Patrz:* TOSC
  - przetwarzania jednego bitu, *Patrz:* TAD
- częstotliwościomierz, 211
- częstotliwość
- oscylatora podłączonego do układu, *Patrz:* FOSC
  - taktowania układu, 335
- czujnik
- odległości, 382
  - temperatury, 359, 386
- czytanie danych, 67
- D**
- dane
- przesyłanie, 118
  - tekstowe typu string, 107
  - transfer, 38
  - unia, 270, 271
- data, 269, 274
- debugger, 63, 159, 167, 240

Debugger, 64  
 definicja bloku zmiennych, 74  
 dekodowanie instrukcji, 67  
 detektor światła, 103, 104  
 Digital Signal Controller, *Patrz:* mikrokontroler dsPIC  
 Digital Signal Processor, *Patrz:* procesor sygnałowy dioda  
   LED, 19, 61, 71, 93, 104, 114, 221, 238, 284, 329  
   jasność świecenia, 186  
 DSC, *Patrz:* mikrokontroler dsPIC  
 DSP, *Patrz:* procesor sygnałowy  
 dsPIC30, 219  
 dsPIC33, 219, 369  
 dyrektywa  
   #asm, 107  
   #endasm, 107  
   #include, 113  
   \_\_CONFIG, 194  
   banksel, 108, 131  
   include, 194  
   list, 194  
 dzielenie, 299

**E**

etykieta, 57  
 main, 195

**F**

faza Q1-Q4, 67  
 FIFO, 257, 259  
 flaga  
   INTF, 151  
   połówkowego przeniesienia, 297  
   wyniku ujemnego, 298  
   zera, 298  
 format BCD, 271  
 FOSC, 26  
 fotorezystor, 103, 104  
 FRC, *Patrz:* oscylator wewnętrzny szybki  
 funkcja  
   \_\_delay\_us, 84  
   FSfopen, 342  
   ftoa, 48  
   itoa, 48  
   ltoa, 48  
   main, 27, 57, 93  
   obsługi przerwania, 145, 151, 152, 190, 240, 248  
   RtccSetCalibration, 275  
   RtccWriteDate, 274  
   RtccWriteTime, 274  
   RtccWriteTimeDate, 274  
   RtccWrOn, 273, 274  
   utoa, 48

**G**

Global Interrupt Enable bit, *Patrz:* bit GIE  
 GPR, 62, 109

**H**

HiTEC, 81  
 HI-TECH C, 12

**I**

instrukcja  
   \_\_builtin\_write\_RTCWEN, 274  
   bra, 299  
   call, 62  
   clrwdt, 169  
   decf, 70  
   DISI, 299  
   goto, 63  
   LNK, 299  
   MOV.D, 299  
   movlw, 60  
   nop, 68, 103, 152, 288  
   PWRSV, 299  
   READ, 316  
   repeat, 391  
   REPEAT, 298, 299  
   retfie, 151, 300  
   return, 62  
   sleep, 190  
   subwf, 70  
   swapf, 195  
   UNLK, 299  
   warunkowa, 152, 198, 201  
   WRDI, 321, 322  
   WREN, 320, 321  
   WRITE, 315, 323  
 interfejs  
   JTAG, 228  
   komunikacyjny, 304  
   komunikacyjny I<sup>2</sup>C, 114, 118, 119, 122, 123, 126  
   programowania, 228  
   RS232, 385  
   SPI, 255, 314, 321, 330  
   SPI2, 320  
   synchroniczny szeregowy, 117  
   szeregowy, 385  
   UART, 304  
   USB, 304  
   wejścia/ wyjścia, 18  
 Interrupt Vector Table, *Patrz:* tablica wektorów przerw  
 IVT, *Patrz:* tablica wektorów przerw

**J**

jednostka centralna, 144, 151

**K**

kalendarz, 267

karta pamięci  $\mu$ SD, 330

karta pamięci MMC, 330

karta pamięci SD, 330, 341

klawiatura, 134, 137, 211

matrycowa, 92, 98, 276

kolejka

FIFO, *Patrz:* FIFO

kompilacja, 12, 13, 61

kompilator

assemblerowy, 12

C30, 13, 274, 319

HI-TECH, 23, 35, 48, 92, 108, 114, 151

języka C, 12

mikroC PRO for dsPIC30/33 and PIC24, 119

mikroC PRO for PIC, 115, 119, 126

MikroElektronika, 119

MPLAB, 195

MPLAB C30, 225

MPLAB IDE, 192, 225, 284

wersja Lite, 31

wersja PRO, 31

konflikt, 252

kwarc zegarkowy, *Patrz:* oscylator zegarkowy

**L**

liczba

bezznakowa, 48

dziesiętna, 63

szesnastkowa, 63

licznik, 154, 169, 173, 211

asynchroniczny, 159

rozkazów, 194

synchroniczny, 159

timera, 175, 177

TMR0, 148, 217

TMR1, 155, 177, 217

watchdog, 169, 171, 172

linia

AN2, 358

analogowa, 238

CS, 315, 321, 352

cyfrowa, 238

DB, 38

DISVREG, 222, 228

EN, 38, 39, 40

ENVREG, 222

HOLD, 316

I/O, 28, 91

MCLR, 20, 31, 32, 228

mikrokontrolera, 49

PGC, 31

PGD, 31

PGEC, 227, 379

PGED, 227, 379

portu, 18, 28, 145, 222

RA4/T0CKI, 211

RA5, 27, 93

RB0, 147, 358

RB7, 238, 239

RB8, 239

RC2/CCP1, 173, 174, 180, 185

RD0, 82, 84

RD1, 50, 51, 52, 82, 84

RD2, 82, 84, 93

remapowalna, 252, 253

RP15, 315

RS, 38

RW, 36

RX, 304

SCK1, 260

SDA, 116

SDI, 256

SDO1, 260

skonfigurowana wejściowo, 240

skonfigurowana wyjściowo, 240

SOSC, 275

SS1, 262

stan, *Patrz:* stan linii

sygnałowa SPI, 252

T2CK, 246

TX, 304

VCAP/VDDCORE, 222, 224, 228

VDD, 31, 222

VOUT, 359

VSS, 31

wejścia/wyjścia, *Patrz:* linia I/O

wejściowa, 154

WP, 320

zewnętrznie podciągnięta, 93, 96, 116

linker, 287

literał, 289

LOCK, 376, 377

logika przerwań, *Patrz:* przerwanie logika

lokalizator GPS, 341, *Patrz też:* odbiornik GPS

**M**

magistrala, 118

makro, 32, 270

\_\_CONFIG, 25

CLRWDT, 171

mRtcSetInt, 273

mapa pamięci, 61, 287

mechaniczne ramię, 80

Microchip, 10, 12, 122, 172, 269, 283, 330, 369



Microchip MPASM Toolsuite, 54  
 Mid-Range, 55, 59, 60, 169, 240  
 MikroElektronika, 119  
 mikrokontroler  
   dsPIC, 219, 283  
   dsPIC33, 369  
   dsPIC33FJ128GP802, 369, 382, 385, 391  
   pamięć flash, *Patrz:* pamięć flash  
   PIC16C73B, 10  
   PIC16F877, 122  
   PIC16F877A, 9, 10, 13, 17, 19, 23, 54, 103, 134,  
     154, 185, 211, 219, 221  
     mapa pamięci, 57, 62  
   PIC16F8XA, 21  
   PIC18, 238  
   PIC18F97J60, 82  
   PIC24, 219, 238  
   PIC24FJ32GB002, 220  
   PIC24FJ32GB004, 220  
   PIC24FJ64GB002, 220, 221, 222, 227, 240, 245,  
     252, 255, 329, 341, 358  
     mapa pamięci, 287  
   PIC24FJ64GB004, 220, 222  
 mnożnik, 374  
 moduł CCP, *Patrz:* CCP  
   peryferyjny, *Patrz:* peryferia  
   RTCC, *Patrz:* RTCC  
   timera, *Patrz:* timer  
 MPLAB IDE, 12, 23, 54, 131  
   symulator, 64  
 MPLAB X IDE, 12  
 multiplexer, 361

**N**

napięcie zasilające, 222  
   2,5 V, 222  
   3,3 V, 222  
   obniżone, 223  
 narzędzie  
   Watch, *Patrz:* watchdog  
 National Marine Electronics Association, *Patrz:*  
   NMEA  
 NMEA, 307  
 NOSC, 376

**O**

obciążenie prądowe, 82  
 obwód zasilania, 21  
 ochrona  
   programowa, 320  
   sprzętowa, 320  
 odbiornik GPS, 303  
   FGPMMOP6, 341  
   ramka, 342

FGPMMOPA6, 303  
   ramka, 307  
 odsprzęganie zasilania, 21  
 okres, 184  
 operator  
   %, 68  
   @, 109  
   przypisania, 28  
   sumy bitowej, 28  
 optymalizacja kodu, 12  
 oscylator, 66, 147, 151, 155, 156, 160, 226, 236,  
   275, 374  
   błąd, 288  
   wewnętrzny, 221, 230, 237, 275  
     szybki, 228, 234, 380  
   zegarkowy, 160, 275  
   zewnętrzny, 235, 237, 238, 275, 380  
 OSWEN, 376, 377

**P**

pamięć  
   23K256, 314  
   25LC512, 320  
   alarmu, 269  
   bank, *Patrz:* bank  
   CGRAM, 134, 136  
   danych, 287  
   DDRAM, 46  
   dodatkowa, 316  
   EEPROM, 320  
   EEPROM 24C16, 119, 122  
   flash, 31, 352  
   karta SD, 330, 341  
   mapa, 61, 287, *Patrz też:* mikrokontroler  
     PIC24FJ64GB002 mapa pamięci, *Patrz też:*  
     mikrokontroler PIC16F877A mapa pamięci  
   MINSEC, 271  
   programu, 194  
   RAM, 61, 62, 287  
   SRAM, 316, 320  
   statyczna, 314  
   WKDYHR, 272  
 Peripheral Pin Select, *Patrz:* remapowanie  
 peryferia, 144, 154, 190, 222, 252  
 pętla  
   nieskończona, 57, 250  
   PLL, 233, 236, 237, 299, 380  
 Philips, 118  
 PIC24, 369  
 PIC24E, 219  
 PIC24F, 219  
 PIC24H, 219  
 pin remapowalny, *Patrz:* linia remapowalna  
 plik źródłowy, 25  
 płytki  
   edukacyjna, 34, 36, 92, 101, 125, 145, 170, 224  
   stykowa, 14, 22, 36, 92, 145, 170, 224

port, 18  
 A, 82  
 B, 82  
 COM, 13  
 D, 82  
 E, 82  
 linia, *Patrz:* linia portu  
 postskaler, 230, 231, 233, 374  
 PPS, *Patrz:* remapowanie  
 preskaler, 155, 156, 162, 169, 175, 180, 211, 246, 350, 374  
 procesor sygnałowy, 219  
 programator, 13  
 PICKit 2, 13, 31, 227  
 PICKit 3, 13, 31, 227  
 programowanie  
 niskopoziomowe, 12, 53, 73, 108, 131, 283  
 sekwencyjne, 144  
 protokół, 118  
 przełącznik  
 NOPB, 342  
 SPST, 342  
 przepelnienie, 148, 155, 156, 160, 162, 164, 167, 169, 172, 189, 214  
 przerwanie, 114, 144, 145, 147, 148, 149, 150, 151, 152, 153, 155, 156, 157, 158, 160, 161, 162, 163, 164, 165, 171, 172, 175, 176, 177, 178, 179, 181, 182, 183, 184, 189, 190, 192, 194, 195, 197, 198, 203, 204, 205, 206, 207, 210, 213, 214, 217, 218, 240, 241  
 adres, 194, 240  
 globalne zezwolenie na obsługę, 145  
 logika, 189  
 priorytet, 241, 244  
 przepelnienia rejestru TMR0, 190  
 RB0/INT, 145, 147, 148, 151, 153, 156, 190, 198  
 wektor, *Patrz:* wektor  
 wyzwalone zboczem narastającym, 148, 151  
 wyzwalone zboczem opadającym, 148  
 zagnieżdżanie, 245  
 zewnętrzne, 145, 148  
 przetwornik analogowo-cyfrowy, 358, 359, 360, 386  
 przycisk, 91, 131, 147, 238  
 pull-down, 148  
 pull-up, 94  
 wewnętrzny, 96, 148, 149, 154, 170  
 zewnętrzny, 148  
 pułapka, 65, 159, 167, 300  
 niemaskowany wektor, *Patrz:* wektor  
 niemaskowany pułapek  
 programowa, 245  
 sprzętowa, 245  
 PuTTY, 389  
 PWEH, 40

## R

RB0/INT External Interrupt Flag bit, *Patrz:* bit INTF  
 rdzeń, 222, 223  
 Real-Time Clock and Calendar, *Patrz:* RTCC  
 rejestr  
 AD1CHS, 361  
 AD1CON, 361, 362  
 AD1CSSL, 361  
 AD1PCFG, 238  
 AD1PCFGL, 361  
 ADCON1, 27, 57, 60, 93, 131, 238  
 ALRMVAL, 269  
 CCPR1, 173, 180  
 CLKDIV, 230, 234, 374  
 flagowy, 241  
 FSR, 77, 78  
 funkcyjny, 287, *Patrz:* SFR  
 IEC0, 241  
 IECn, 241  
 IFSn, 241  
 INDF, 77  
 INTCON, 147  
 INTCON1, 245  
 IPCn, 241  
 kierunkowy, 28  
 konfiguracyjny, 155, 269  
 LATx, 238  
 NVMKEY, 273  
 ogólnego przeznaczenia, *Patrz:* GPR  
 OPTION\_REG, 97, 149, 154, 169, 211  
 OSCCON, 376, 381  
 PC, 56  
 PCLATH, 194  
 PIE1, 175  
 PORTA, 57, 60  
 PORTx, 238, 240  
 PR3, 246  
 RCFGAL, 269, 273, 274  
 RPORn, 254  
 RTCPWC, 269  
 RTCVAL, 269, 271  
 SPI1BUF, 262  
 SPI1CON1, 257, 259, 350  
 SPI1CON2, 257, 261, 262  
 SPI1SR, 259  
 SPI1STAT, 257  
 SPIxBUF, 257  
 SPIxSR, 257  
 SPLIM, 288  
 SR, 297  
 STATUS, 57, 60, 70, 77, 194, 324, 325  
 systemowy, 288  
 T1CON, 155, 162  
 T2CON, 246, 247  
 TMR0, 56, 149, 211  
 TMR1, 162, 167, 173, 180

TMR1H, 155  
 TMR1L, 155  
 TRIS, 28, 29, 107, 131  
 TRISA, 57, 60  
 TRISB, 154  
 TRISx, 238, 240  
 W, 60, 194  
 W1, 299  
 W15, 287  
 WREG, 286  
 zatrząskowy, 238  
 rejestrator przebiegu trasy, 341  
 remapowanie, 252, 255, 315, 334, 347, 386  
 linii wejściowej, 254  
 linii wyjściowej, 254  
 restart, 119  
 rezonator zegarkowy, *Patrz:* oscylatorzegarkowy  
 R-START, *Patrz:* restart  
 RTCC, 267, 273

## S

SCK, 256  
 SDO, 256  
 SERIAL PERIPHERAL INTERFACE, *Patrz:* SPI  
 serwomechanizm, 49, 81, 134, 180  
 HS-805BB, 81  
 SFR, 62, 77  
 skok bezwarunkowy, 62  
 sleep, *Patrz:* tryb uśpienia  
 słowo  
 adresowe, 118  
 danych, 118  
 kluczowe const, 107  
 Special Trigger Event, 180  
 SPI, 255, 314  
 SPI2, 321  
 spowalniacz, 230, 233, *Patrz też:* postskalier  
 SS, 256  
 stała, 107, 286  
 \_\_SP\_init, 287  
 \_\_SPLIM\_init, 287  
 stan  
 linii, 93  
 uśpienia, *Patrz:* tryb uśpienia  
 standard NMEA, *Patrz:* NMEA  
 sterownik  
 HD44780, 39, 43, 46  
 Hitachi HD44780, 35  
 StopWatch, 64, 66  
 stos, 62, 151, 287  
 błąd, 288  
 inicjalizacja, 288  
 wskaźnik, 287  
 sygnał  
 START, 119, 122  
 STOP, 119  
 taktujący, 117

symbol globalny, 286  
 system  
 plików FAT16, 330  
 plików FAT32, 330

## T

tablica  
 kodów ASCII, 134  
 wektorów przerwań, 240, 241  
 wektorów przerwań, 288  
 TAD, 364  
 TCY, 27  
 $t_{\text{cycE}}$ , 40  
 termometr cyfrowy, 358  
 The MPLAB® C Compiler for PIC24 MCUs and  
 dsPIC DSCs, *Patrz:* kompilator MPLAB C30  
 timer, 154, 156, 159, 180, 204, 211, 252  
 Timer0, 154, 211  
 Timer1, 154, 155, 158, 159, 173, 180, 205, 241  
 Timer2, 154, 173, 246, 247  
 Timer2/3, 245, 247  
 Timer3, 241, 246  
 Timer4/5, 245  
 TOSC, 27  
 transfer danych, *Patrz:* dane transfer  
 tryb  
 Absolute, 61  
 Capture, 173, 174  
 Compare, 173, 179  
 czuwania, 247  
 Frame, 261, 262  
 licznika, 211, 213  
 licznika asynchronicznego, 159  
 licznika synchronicznego, 159  
 oszczędzania energii, 190  
 pracy 32-bitowy, 247  
 pracy bramkowej, 247  
 przechwytywania, 174  
 PWM, 173, 184  
 Relocatable, 61  
 synchronicznego timera, 159  
 timera, 211  
 uśpienia, 189, 190, 259

## U

układ  
 PLL, 377, 378  
 RESET, 20, 22, 31, 32, 228  
 układ taktujący, 159  
 unia, *Patrz:* dane unia  
 Universal Asynchronous Receiver Transmitter,  
*Patrz:* interfejs UART

**V**

volatile, 109

**W**

watchdog, 20, 167, 169, 228

wejście

analogowe, 18, 27

MCLR, 22

OSC1, 22

OSC2, 22

wektor, 240, 241, 244, 288

niemaskowany pułapek, 241

tablica, *Patrz:* tablica wektorów przerwań

Write Enable Latch, *Patrz:* zatrzask włączania zapisu

WRITE ENABLE SEQUENCE, 321

Write-Protect, *Patrz:* linia WP

wstawka asemblerowa, 103, 107

wykonywanie instrukcji, 67

wypełnienie, 184, 186

wyrażenie

asm, 103, 107

static void interrupt, 151

volatile, *Patrz:* volatile

wyświetlacz

alfanumeryczny LCD, 35, 47, 73, 103, 104, 127,

134, 211, 306, 341, 386

graficzny kolorowy, 347

LED, 33, 34, 35, 161, 167

**Z**

zapisanie danych, 67

zatrzask włączania zapisu, 320

zbocze

narastające, 148, 175

opadające, 175

opadające EN, 38

zegar, 267

cyfrowy, 160

polaryzacja, 260

zestaw edukacyjny, 14

ARE0084, 14

zmienna, 194

bezznakowa, 199

globalna, 107, 108, 109

non-auto, 107

w kodzie C, 106

ze znakiem, 199

**Ź**

źródło

taktowania, 236, 377, 378

EC, 236, 237

HS, 236, 237

XT, 236, 237

# PROGRAM PARTNERSKI

GRUPY WYDAWNICZEJ HELION



- 1. ZAREJESTRUJ SIĘ**
- 2. PREZENTUJ KSIĄŻKI**
- 3. ZBIERAJ PROWIZJĘ**

Zmień swoją stronę WWW  
w działający bankomat!

**Dowiedz się więcej i dołącz już dzisiaj!**

<http://program-partnerski.helion.pl>

# Mikrokontrolery PIC

## w praktycznych zastosowaniach

Mikrokontrolery PIC przebojem wdarły się na rynek uniwersalnych cyfrowych układów sterujących. Obecnie są wykorzystywane do kontrolowania pracy różnych urządzeń technicznych, instalacji automatyki przemysłowej i systemów informatycznych, można je znaleźć również w używanym na co dzień sprzęcie AGD czy telefonach komórkowych. Ogromną popularność zawdzięczają sporym możliwościom, dużej niezawodności i elastyczności, prostocie programowania, szerokiemu spektrum zastosowań oraz niewygórowanym cenom.

Jedyną wadą PIC-ów wydaje się stosunkowo niewielka ilość polskojęzycznej dokumentacji, a zwłaszcza brak podręcznika, który umożliwiłby początkującemu użytkownikowi bezbolesne rozpoczęcie przygody z tymi mikrokontrolerami, zaś doświadczonemu elektronikowi – szybkie włączenie ich do swojego warsztatu pracy. Na szczęście to już przeszłość, ponieważ do rąk czytelników trafia pierwsze tak wyczerpujące kompendium wiedzy z tej dziedziny: *Mikrokontrolery PIC w praktycznych zastosowaniach*.

Niezależnie od tego, czy studiujesz robotykę, automatykę, elektronikę lub informatykę, jesteś początkującym lub zaawansowanym inżynierem, czy też technika cyfrowa to Twoje hobby i pragniesz poznać tajniki mikrokontrolerów dla własnej satysfakcji, podręcznik wprowadzi Cię w świat projektowania, konstruowania, programowania nowoczesnych mikrokomputerów jednoukładowych oraz przedstawi najdotychczasowe zagadnienia związane z używaniem kilku typów PIC-ów.

Lektura nie tylko przybliży Ci podstawy asemblera i sposoby korzystania z języka C, lecz pokaże też, jak zastosować je w praktyce. Książka napisana została lekko, przystępnie i zrozumiale, stanowiąc jednocześnie naprawdę rzetelne i dogłębne kompendium wiedzy o mikrokontrolerach. To właśnie na ten podręcznik czekałeś – Twoja cierpliwość została wreszcie nagrodzona!

▼ Warsztat pracy programisty mikrokontrolerów PIC

▼ Korzystanie z programatorów, kompilatorów i IDE

▼ Architektura mikrokomputerów jednoukładowych PIC

▼ Programowanie mikrokontrolerów w asemblerze i języku C

▼ Obsługa urządzeń wejścia-wyjścia

▼ Sposoby sterowania urządzeniami zewnętrznymi

▼ Metody odczytywania danych zewnętrznych

▼ Praktyczne przykłady stosowania mikrokontrolerów PIC

## Poznaj mikrokontrolery PIC od podszewki!

**helion.pl**  
księgarnia internetowa

Nr katalogowy: 8892

Księgarnia internetowa:  
<http://helion.pl>

Zamówienia telefonicznie:  
**0 801 339900**  
**0 601 339900**



**Helion**

Sprawdź najnowsze promocje:

● <http://helion.pl/promocje>

● Książki najchętniej czytane:

● <http://helion.pl/kategorie>

Zamów informacje o nowościach:

● <http://helion.pl/newsy>

Helion SA

ul. Kościuszki 1c, 44-100 Gliwice

tel.: 32 230 98 63

e-mail: [helion@helion.pl](mailto:helion@helion.pl)

<http://helion.pl>

sięgnij po WIĘCEJ



KOD KOLEJNO

ISBN 978-83-246-3721-8



Cena 69,00 zł

Informatyka w najlepszym wydaniu